

المعادلات التفاضلية وتطبيقاتها

٣٦

أ.د. عبد الشافي فهمي عبادة

أ.د. حسن مصطفى العويضي

أ.د. عفاف أبو الفتوح صالح



1
 2
 3
 4
 5
 6
 7
 8
 9
 10
 11
 12
 13
 14
 15
 16
 17
 18
 19
 20
 21
 22
 23
 24
 25
 26
 27
 28
 29
 30
 31
 32
 33
 34
 35
 36
 37
 38
 39
 40
 41
 42
 43
 44
 45
 46
 47
 48
 49
 50
 51
 52
 53
 54
 55
 56
 57
 58
 59
 60
 61
 62
 63
 64
 65
 66
 67
 68
 69
 70
 71
 72
 73
 74
 75
 76
 77
 78
 79
 80
 81
 82
 83
 84
 85
 86
 87
 88
 89
 90
 91
 92
 93
 94
 95
 96
 97
 98
 99
 100
 101
 102
 103
 104
 105
 106
 107
 108
 109
 110
 111
 112
 113
 114
 115
 116
 117
 118
 119
 120
 121
 122
 123
 124
 125
 126
 127
 128
 129
 130
 131
 132
 133
 134
 135
 136
 137
 138
 139
 140
 141
 142
 143
 144
 145
 146
 147
 148
 149
 150
 151
 152
 153
 154
 155
 156
 157
 158
 159
 160
 161
 162
 163
 164
 165
 166
 167
 168
 169
 170
 171
 172
 173
 174
 175
 176
 177
 178
 179
 180
 181
 182
 183
 184
 185
 186
 187
 188
 189
 190
 191
 192
 193
 194
 195
 196
 197
 198
 199
 200
 201
 202
 203
 204
 205
 206
 207
 208
 209
 210
 211
 212
 213
 214
 215
 216
 217
 218
 219
 220
 221
 222
 223
 224
 225
 226
 227
 228
 229
 230
 231
 232
 233
 234
 235
 236
 237
 238
 239
 240
 241
 242
 243
 244
 245
 246
 247
 248
 249
 250
 251
 252
 253
 254
 255
 256
 257
 258
 259
 260
 261
 262
 263
 264
 265
 266
 267
 268
 269
 270
 271
 272
 273
 274
 275
 276
 277
 278
 279
 280
 281
 282
 283
 284
 285
 286
 287
 288
 289
 290
 291
 292
 293
 294
 295
 296
 297
 298
 299
 300
 301
 302
 303
 304
 305
 306
 307
 308
 309
 310
 311
 312
 313
 314
 315
 316
 317
 318
 319
 320
 321
 322
 323
 324
 325
 326
 327
 328
 329
 330
 331
 332
 333
 334
 335
 336
 337
 338
 339
 340
 341
 342
 343
 344
 345
 346
 347
 348
 349
 350
 351
 352
 353
 354
 355
 356
 357
 358
 359
 360
 361
 362
 363
 364
 365
 366
 367
 368
 369
 370
 371
 372
 373
 374
 375
 376
 377
 378
 379
 380
 381
 382
 383
 384
 385
 386
 387
 388
 389
 390
 391
 392
 393
 394
 395
 396
 397
 398
 399
 400
 401
 402
 403
 404
 405
 406
 407
 408
 409
 410
 411
 412
 413
 414
 415
 416
 417
 418
 419
 420
 421
 422
 423
 424
 425
 426
 427
 428
 429
 430
 431
 432
 433
 434
 435
 436
 437
 438
 439
 440
 441
 442
 443
 444
 445
 446
 447
 448
 449
 450
 451
 452
 453
 454
 455
 456
 457
 458
 459
 460
 461
 462
 463
 464
 465
 466
 467
 468
 469
 470
 471
 472
 473
 474
 475
 476
 477
 478
 479
 480
 481
 482
 483
 484
 485
 486
 487
 488
 489
 490
 491
 492
 493
 494
 495
 496
 497
 498
 499
 500
 501
 502
 503
 504
 505
 506
 507
 508
 509
 510
 511
 512
 513
 514
 515
 516
 517
 518
 519
 520
 521
 522
 523
 524
 525

دار الكتب و الوثائق القومية
جمهورية مصر العربية

1. The first part of the document discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions and activities. It emphasizes the need for transparency and accountability in financial reporting. The document also highlights the role of internal controls in preventing fraud and ensuring the integrity of the data.

2. The second part of the document focuses on the importance of communication and collaboration between different departments and stakeholders. It stresses the need for clear lines of communication and regular updates to ensure that everyone is on the same page. The document also discusses the importance of documentation and record-keeping in supporting the information provided.

3. The third part of the document discusses the importance of risk management and the need to identify and mitigate potential risks. It emphasizes the need for a proactive approach to risk management and the importance of regular risk assessments. The document also discusses the importance of having a contingency plan in place to deal with any potential risks.

4. The fourth part of the document discusses the importance of compliance with relevant laws and regulations. It emphasizes the need for a strong compliance program and the importance of regular training and updates. The document also discusses the importance of having a clear policy on data protection and privacy.

5. The fifth part of the document discusses the importance of continuous improvement and the need to regularly review and update the system. It emphasizes the need for a culture of continuous improvement and the importance of regular audits and reviews. The document also discusses the importance of having a clear plan for future development and growth.



6. The sixth part of the document discusses the importance of data security and the need to protect sensitive information. It emphasizes the need for a strong security policy and the importance of regular security audits and updates. The document also discusses the importance of having a clear plan for data backup and recovery.

7. The seventh part of the document discusses the importance of user training and the need to ensure that all users are familiar with the system and its procedures. It emphasizes the need for regular training sessions and the importance of having a clear user manual or guide. The document also discusses the importance of having a clear policy on acceptable use of the system.

8. The eighth part of the document discusses the importance of documentation and the need to maintain accurate records of all system changes and activities. It emphasizes the need for a clear documentation policy and the importance of regular updates and reviews. The document also discusses the importance of having a clear plan for documentation storage and retrieval.

9. The ninth part of the document discusses the importance of communication and the need to ensure that all stakeholders are kept informed of the system's progress and any changes. It emphasizes the need for regular communication and the importance of having a clear communication plan. The document also discusses the importance of having a clear policy on information sharing and confidentiality.

10. The tenth part of the document discusses the importance of the system's overall performance and the need to ensure that it is meeting its intended purpose. It emphasizes the need for regular performance reviews and the importance of having a clear plan for system optimization and improvement. The document also discusses the importance of having a clear plan for system maintenance and support.

المعادلات التفاضلية وتطبيقاتها

أ.د. حسن مصطفى العويضي

أستاذ الرياضيات - كلية العلوم

جامعة الأزهر

أ.د. عبد الشافي فهمي عبادة

أستاذ الرياضيات - كلية العلوم

جامعة الأزهر

أ.د. عفاف أبو الفتوح صالح

أستاذ الرياضيات ومدير مركز

الحاسب الآلي - جامعة الأزهر

الطبعة الأولى

١٤٣١ هـ / ٢٠١٠ م

ملتزم الطبع والنشر

دار الفكر العربي

٩٤ شارع عباس العقاد - مدينة نصر - القاهرة

ت: ٢٢٧٥٢٩٨٤ - فاكس: ٢٢٧٥٢٧٣٥

٦ شارع جواد حسني - ت: ٢٣٩٣٠١٦٧

www.darelfikrelarabi.com

INFO@darelfikrelarabi.com

عبد الشافي فهمي عبادة.	٥١٥,٣٥
المعادلات التفاضلية وتطبيقاتها/ عبد الشافي فهمي عبادة، حسن مصطفى العويضي، عفاف أبو الفتوح صالح - القاهرة: دار الفكر العربي، ١٤٣١هـ = ٢٠١٠م. ٨٥٢ ص؛ ٢٤ سم. - (سلسلة الفكر العربي لمراجع العلوم الأساسية؛ ٦٣).	ش ١ ع
بيلوجرافية: ص ٨٤٧ - ٨٤٨، تدمك: ٣ - ٢٦٠٠ - ١٠ - ٩٧٧.	
١ - المعادلات التفاضلية. ٢ - المعادلات التفاضلية الخطية. ٣ - المعادلات التفاضلية - تطبيقات حيوية واقتصادية وهندسية. أ - حسن مصطفى العويضي، مؤلف مشارك. ب - عفاف أبو الفتوح صالح، مؤلف مشارك. ج - العنوان. د - السلسلة.	

جمع إلكتروني وطباعة



بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

تقديم السلسلة

الحمد لله رب العالمين . . خلق الإنسان، علّمه البيان،
والصلاة والسلام على أشرف المرسلين، سيدنا محمد النبي الأمي العربي الصادق
الأمين، وعلى آله وصحبه والتابعين بإحسان إلى يوم الدين .
أما بعد،

فإن اللغة - أى لغة - هى وسيلة التواصل الفكرى بين أبناء الأمة الواحدة، وهى
فى الوقت نفسه تمثل حاجة ملحة، وضرورة لا غنى عنها لكل أمة تشرع فى النهوض
من كبوتها وتسعى إلى اللحاق بركب الحضارة، مؤمنة بالدور الأساسى للعلوم الأساسية
والتطبيقية والتقنية فى صنع التقدم والرقى .

هذه الحقيقة التاريخية استوعبها علماء الحضارة العربية الإسلامية عندما ترجموا
معارف السابقين إلى اللغة العربية، واستوعبها أيضا الغربيون عندما ترجموا علوم
الحضارة العربية الإسلامية فى أوائل عصر النهضة الأوروبية الحديثة، وتعيها اليوم كل
الأمم التى تدرس العلوم بلغاتها الوطنية، فى سعى حثيث نحو المشاركة الفعالة فى إنتاج
المعرفة وتشيد صرح الحضارة المعاصرة .

ولقد أضحي أمر تعريب العلم والتعليم ضرورة من ضرورات النهضة العلمية
والتقنية التى تنشدها أمتنا العربية الإسلامية لكى تستأنف مسيرتها الحضارية بلغة القرآن
الكريم الذى حفظها قوية حية فى النفوس على الرغم من الوهن الذى أصاب أهلها،
وما ذلك إلا لأن الله - سبحانه وتعالى - قد خصّها بصفات تميزها على غيرها، وكفلها
بحفظه حين تكفل بحفظ قرآنه العظيم .

والحديث عن هذه الضرورة الحضارية لتعريب العلم والتعليم قد تجاوز الآن مرحلة
الإقناع بالأدلة والبراهين المستقاة من حقائق التاريخ ومعطيات الواقع المعاش، وعليه أن
يتقل إلى مرحلة التخطيط والتنفيذ، وفق أسس وضمانات منهجية مدروسة، وعن طريق
آليات ومؤسسات قادرة على إنجاز المشروع الحضارى الكبير؛ ذلك أن اجتياز حالة
التخلف العلمى والتقنى التى تعيشها الأمة العربية والإسلامية يجب أن يصبح هدفا
عززا تُستحث لأجله الهمم، وتستثار العزائم .

وإدار الفكر العربى - من جانبها - قد استشعرت خطورة تأخير هذا المشروع الحضارى الكبير، فسعت جاهدة إلى تحقيق الهدف النبيل، وشرعت فى إعداد «سلسلة مراجع العلوم الأساسية» فى مجالات الكيمياء والفيزياء والرياضيات والفلك والجيولوجيا وعلوم الحياة، بحيث تخاطب قارئ العلوم فى مراحل العمر المختلفة بصورة عامة، وطلاب المرحلتين الثانوية والجامعية على وجه الخصوص، فى ضوء الأهداف الآتية:

* ربط المادة العلمية بما يدرسه الطلاب فى مناهجهم الدراسية، وعرضها على نحو يوافق التصور الإسلامى للمعرفة، ويحقق أهداف وغايات التربية الإسلامية الرشيدة.

* إثراء الثقافة العلمية لدى الطلاب والارتقاء بذوقهم العلمى مع تنمية الجانب التجريى والتطبيقى لتعويدهم حسن الاستفادة من كل ملكات الفكر والعمل التى وهبها الله - سبحانه وتعالى - للإنسان.

* إبراز الدور الرائد الذى قام به علماء الحضارة العربية الإسلامية - قديما وحديثا - فى دفع مسيرة التقدم العلمى.

* تتبع نمو المفاهيم العلمية وصولا إلى أحدث الكشوف والمخترعات، وذلك بهدف غرس منهجية التفكير العلمى لدى الطلاب، وتوسيع مداركهم إلى أبعد من حدود الموضوعات الدراسية المقررة عليهم.

* الالتزام بما أقرته مجامع اللغة العربية من مصطلحات علمية، ويفضل أكثرها شيوعا مع ذكر المقابل الأجنبى.

وعهدت **إدار الفكر العربى** بالمسئولية العلمية إلى هيئة استشارية تتولى التخطيط لإصدارات هذه السلسلة، واستكتاب أهل الخبرة والاختصاص من علماء الأمة ومفكرىها، ومناقشة الأعمال المقدمة قبل صدورها.

﴿ رَبَّنَا لَا تُزِغْ قُلُوبَنَا بَعْدَ إِذْ هَدَيْتَنَا وَهَبْ لَنَا مِنْ لَدُنْكَ رَحْمَةً إِنَّكَ أَنْتَ الْوَهَّابُ ﴾ [آل عمران].

وآخر دعوانا أن الحمد لله رب العالمين

أحمد فؤاد باشا

اللجنة الاستشارية لسلسلة الفكر العربى

لمراجع العلوم الأساسية

أ.د أحمد فؤاد باشا	أستاذ الفيزياء ونائب رئيس جامعة القاهرة وعضو رئيس اللجنة المجمع العلمى المصرى.
أ.د محمد عبد الفتاح القصاص	أستاذ علم النبات . بعلوم القاهرة، وخبير البيئة العالمى وعضو المجمع العلمى المصرى.
أ.د عبد الحافظ حلمى محمد	عميد علوم عين شمس الأسبق، وأستاذ البيولوجيا وعضو مجمع اللغة العربية.
أ.د أحمد مدحت إسلام	أستاذ الكيمياء . العميد الأسبق لعلوم الأزهر.
أ.د على على المرسى	أستاذ علم الحشرات . جامعة القاهرة . عضو المجمع العلمى المصرى.
أ.د الإمام عبده قبية	أستاذ علم النبات . ووكيل كلية العلوم جامعة القاهرة لشئون الدراسات العليا والبحوث سابقا .
أ.د أحمد مختار أبو خضرة	أستاذ الجيولوجيا . ووكيل كلية العلوم جامعة القاهرة لشئون التعليم والطلاب.
أ.د محمد أمين سليمان	أستاذ الفيزياء . علوم القاهرة.
أ.د عبد الشافى فهمى عبادة	أستاذ ورئيس قسم الرياضيات . علوم الأزهر.
أ.د محمد أحمد الشهاوى	رئيس قسم الفلك والأرصاد الجوية . جامعة القاهرة.
أ.د شريف أحمد خيرى	أستاذ الفيزياء . علوم القاهرة.

مديرا التحرير: الكيميائى: أمين محمد الخضرى
المهندس: عاطف محمد الخضرى
سكرتير اللجنة: الأستاذ: عبد الحليم إبراهيم
جميع المراسلات والاتصالات على العنوان التالى:

دار الفكر العربى

سلسلة الفكر العربى لمراجع العلوم الأساسية

٩٤ شارع عباس العقاد - مدينة نصر - القاهرة

ت: ٢٧٥٢٩٨٤ - فاكس: ٢٧٥٢٧٣٥

www.darelfikrelarabi.com
INFO@darelfikrelarabi.com

بسم الله الرحمن الرحيم

مقدمة

الحمد لله والصلاة والسلام على من أرسله الله رحمة للعالمين وعلى من سار على نهجه إلى يوم الدين.

أعد هذا الكتاب لدراسة المعادلات التفاضلية العادية وطرق الحل المختلفة وبعض النظريات والدوال الخاصة المرتبطة بها.

للمعادلات التفاضلية دور بارز في العديد من التخصصات فدورها في مجال الفيزياء لا يخفى على أحد وكذا دورها في العلوم الهندسية كما أن كثيراً من اصناف المعادلات التفاضلية تظهر في دراسة الكيمياء وكذلك بعض فروع البيولوجيا والاقتصاد. فمن الاهمية بمكان ان يتم عرض المعادلات التفاضلية وكيفية تطبيقاتها في بعض من هذه المجالات المتعددة.

ولاشك أن المعادلات التفاضلية العادية ذات الشروط الابتدائية المعطاة تعتبر من أهم وأبرز عناوين التمثيل الرياضى والذي يتم بناؤه لمعرفة أو تحديد الظواهر العلمية بما في ذلك مصادر المعلومات المتعلقة بها. إن بناء أو تشكيل النموذج الرياضى ، والذي يتكون من الأفكار الرياضية مثل الثوابت والمتغيرات والدوال، والمعادلات الرياضية الجبرية أو التفاضلية ، يتم بتحديد قيم هذه المتغيرات الداخلية التى تحكم اداء العملية ووضع الاقتراحات التى تحكم تعريف هذه المتغيرات. ثم وضع العلاقات الرياضية التى تربط بينها. هذه العلاقات الرياضية قد تأخذ عدة أشكال مثل معادلات تفاضلية، معادلات تكاملية، معادلات فروق، معادلات مبنية على قرارات عملية، أو قوانين تجريبية أو علاقة احتمالات وبحل هذا النوع من المعادلات الرياضية يمكن الحصول على تصور واضح لخواص وطبيعة العملية بل مستقبل سيرها أيضاً.

ويحتوى الكتاب على طرق حل بعض المعادلات التفاضلية من أى رتبة وأى درجة ذات المعاملات الثابتة والمتغيرة. كذلك تعرضنا لطرق حل المعادلات باستخدام المتسلسلات وبعض التطبيقات كما تعرضنا للمعادلات الكلية والمعاملات التفاضلية التامة من أى رتبة. وأحتوى الكتاب أيضاً على بعض النظريات ذات الصلة مثل نظريات الوجود والوحدوية والنظم الخطية وغير الخطية واستقرارها وتذبذب الحلول ومحدوبيتها والشروط المكافئة لوجود حلول دورية وأيضاً تعرضنا لتوضيح ظاهرة تفرع الحلول.

وأحتوى الكتاب على تطبيقات بيولوجية وفيزيائية وكيميائية وكهربية وإقتصادية بالإضافة إلى بعض الدوال الخاصة مثل بيتا وجاما وبسل وليجنندروهيرمت ولاجيروالدوال فوق الهندسية التى نتجت من حل بعض المعادلات التفاضلية.

ويتقدم المؤلفون بالشكر لمن قد يساهم بالرأى أو بالنقد لهذا الكتاب. وما هذا الا جهد انسانى ومهما حاولنا قلن يبلغ مرتبة الكمال.

والله الموفق وهو الهادى إلى سواء السبيل

المؤلفون

القاهرة

ربيع الأول ١٤٣١

فبراير ٢٠١٠

المحتويات

الباب الأول: مفاهيم عامة

٢١.....	١-١	المعادلات التفاضلية
٢١.....	٢-١	المعادلات التفاضلية العادية
٢٢.....	٣-١	المعادلات التفاضلية الجزئية
٢٢.....	٤-١	رتبة المعادلة
٢٢.....	٥-١	درجة المعادلة
٢٢.....	٦-١	المعادلة التفاضلية الخطية وغير الخطية
٢٢.....	٧-١	حل المعادلة
٢٣.....	٨-١	عائلة المنحنيات
٢٣.....	٩-١	تكوين المعادلة التفاضلية
٢٧.....	١٠-١	انواع الحلول
٢٨.....	١١-١	الرونسكى
٢٨.....	١٢-١	فئة الدوال المستقلة وغير المستقلة خطياً
٢٩.....	١٣-١	المعادلات التفاضلية الخطية وحلها للعام
٣٥.....		تمارين

الباب الثانى: المعادلات التفاضلية من الرتبة الاولى والدرجة الاولى

٣٧.....	١-٢	مقدمة
٣٧.....	٢-٢	فصل المتغيرات
٤٢.....	٣-٢	المعادلات المتجانسة
٤٦.....	٤-٢	معادلات تؤول إلى المعادلات المتجانسة
٥١.....	٥-٢	المعادلات التفاضلية التامة

٥٧.....	٦-٢ عامل التكامل (المكاملة)
٥٨.....	٧-٢ بعض القواعد للحصول على عامل التكامل
٦٨.....	٨-٢ المعادلات التفاضلية الخطية
٧٤.....	٩-٢ معادلات قابلة للاختزال للمعادلة الخطية
٨٠.....	١٠-٢ امثلة متنوعة
٨٤.....	تمارين

الباب الثالث: تطبيقات على المعادلات التفاضلية من الرتبة الاولى

والدرجة الاولى

٨٩.....	١-٣ مقدمة
٩٣.....	٢-٣ المعادلة اللوجستية
٩٨.....	٣-٣ تطبيقات فيزيائية
٩٩.....	٤-٣ تطبيقات ميكانيكية
١٠٦.....	٥-٣ تركيز السوائل (تحليل أوعية)
١٠٩.....	٦-٣ الدوائر الكهربائية البسيطة
١١٣.....	٧-٣ تطبيقات كيميائية
١١٩.....	٨-٣ تطبيقات اقتصادية
١٢٠.....	٩-٣ المسارات
١٣٢.....	تمارين

الباب الرابع: معادلات تفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأعلى

١٤١.....	١-٤ مقدمة
١٤١.....	٢-٤ الطريقة الاولى: معادلات يمكن تحليلها كعوامل من الدرجة الاولى في p

٣-٤	الطريقة الثانية: معادلات تحل في x ١٤٥
٤-٤	الطريقة الثالثة: معادلات تحل بالنسبة إلى y ١٤٨
٥-٤	معادلة لاجرانج ١٤٩
٦-٤	معادلة كليرو ١٥٢
٧-٤	معادلات تختزل إلى صورة معادلة كليرو ١٥٤
٨-٤	علاقة المميز p ١٥٦
٩-٤	علاقة المميز c ١٥٧
١٠-٤	أمثلة ١٥٨
	تمارين ١٦٤

الباب الخامس: استقلال حلول المعادلات التفاضلية الخطية

١-٥	مقدمة ١٦٧
٢-٥	نظرية وجود ووحودية الحل ١٦٧
٣-٥	الحلول المرتبطة والمستقلة خطيا ١٧٠
٤-٥	الرونسكى ١٧٠
٥-٥	بعض النظريات الهامة ١٧٠
٦-٥	المعادلات التفاضلية الخطية من الرتبة النونية ١٧٧
٧-٥	أمثلة محلولة ١٧٨
	تمارين ١٨١

الباب السادس: معادلات تفاضلية خطية من الرتبة النونية ذات

معاملات ثابتة

١-٦	مقدمة ١٨٣
-----	-----------------

٢-٦	المعادلات التفاضلية على الصورة.....	١٨٤
٣-٦	إيجاد الدالة المتممة	١٨٦
٤-٦	إيجاد الحل الخاص.....	١٩١
٥-٦	طريقة المعاملات غير المعينه	٢١٠
	تمارين	٢١٩

الباب السابع: تطبيقات على معادلات خطية من الرتبة الثانية

١-٧	تركيز السوائل	٢٢٣
٢-٧	تطبيقات في الميكانيكا	٢٢٥
٣-٧	الدوائر الكهربائية	٢٤١
	تمارين	٢٤٦

الباب الثامن: معادلات تفاضلية خطية ذات معاملات متغيرة من الرتبة الثانية

١-٨	مقدمة	٢٥١
٢-٨	طرق الحل	٢٥١
	أ - عند معرفة أحد حلول الدالة المتممة	٢٥١
	ب - الاختزال إلى الصورة العمومية	٢٥٦
	ج- طريقة تغير البارامترات (الوسائط)	٢٦١
	د - طريقة تحليل المؤثرات	٢٦٦
٣-٨	معادلات ذات معاملات متغيرة تختزل إلى معادلات ذات معاملات ثابتة	٢٦٨
٤-٨	تخفيض رتبة المعادلة	٢٧٩
	تمارين	٢٨٣

الباب التاسع: المعادلات التفاضلية الآتية

٢٨٧	١-٩ مقدمة
٢٨٧	٢-٩ طرق حل المعادلات التفاضلية الآتية
٢٩٢	٣-٩ المعادلات التفاضلية الآتية التي تحتوى مؤثرات
٢٩٥	٤-٩ طريقة المصفوفات
٣٠٩	٥-٩ المعادلات غير المتجانسة
٣١٦	تمارين

الباب العاشر: تطبيقات على المعادلات التفاضلية الآتية من الرتبة الأولى (تطبيقات حيوية)

٣١٩	١-١٠ مقدمة
٣٢٢	٢-١٠ حل نظام ذى تداوى مكرر
٣٢٥	٣-١٠ بعض الحالات الخاصة
٣٣١	تمارين

الباب الحادى عشر: استخدام المتسلسلات فى حل المعادلات التفاضلية

٣٣٣	١-١١ مقدمة
٣٣٣	٢-١١ تعريفات أساسية
٣٣٤	٣-١١ النقاط العادية والشاذة
٣٣٦	٤-١١ الحل بمتسلسلة فى قوى $(x - x_0)$ حيث x_0 نقطة عادية ..
٣٤٥	٥-١١ طريقة فروبنىوس
٣٦٥	٦-١١ الحل بالمتسلسلات حول نقطة شاذة منتظمة
٣٧١	تمارين

الباب الثاني عشر: نظرية وجود ووحدوية الحل

٣٧٣	١-١٢ مقدمة
٣٧٣	٢-١٢ طريقة بيكار د
٣٧٩	٣-١٢ طريقة بيكار للانظمة التفاضلية الآتية
٣٨٣	٤-١٢ مسائل الوجود والوحدوية
٤٠٠	٥-١٢ متباينة جرونويل
٤٠٤	٦-١٢ امثلة محلولة
٤١٠	تمارين

الباب الثالث عشر: النظم الخطية

٤١٥	١-١٣ مقدمة
٤١٥	٢-١٣ النظام الخطي المتجانس
٤٢٠	٣-١٣ حل النظام الخطي غير المتجانس
٤٢٣	٤-١٣ النظام ذو المعاملات الثابتة
٤٢٩	٥-١٣ المصفوفات القطرية ومصفوفات جوردان
٤٣٢	٦-١٣ النظم المرافقة
٤٣٤	٧-١٣ سلوك حلول المعادلات التفاضلية من الرتبة n
٤٣٧	٨-١٣ معيار روث وهيروتز
٤٤١	٩-١٣ السلوك التقاربي
٤٤٦	١٠-١٣ نظم ذات معاملات متغيرة
٤٥٣	تمارين

الباب الرابع عشر: النظرية الكيفية

٤٥٧	١-١٤ مقدمة
٤٥٩	٢-١٤ نظام خطى ذو بعدين
٤٧٣	٣-١٤ نظم غير خطيه فى بعدين
٤٧٥	٤-١٤ أمثلة
٤٩٦	٥-١٤ الكيموستات البسيط
٥٠٧	٦-١٤ للوبائيات
٥١٤	تمارين

الباب الخامس عشر: الحلول الدورية للمعادلات التفاضلية

٥١٩	١-١٥ مقدمة
٥٢٠	٢-١٥ دليل بونكاريه
٥٢٣	٣-١٥ معيار بندكسون النافى
٥٢٥	٤-١٥ معيار ديولك
٥٣٤	٥-١٥ نظرية فلوكيه
٥٤٣	٦-١٥ تقريب الحلول الدورية (طريقة كريلوف ويوجوليوبوف)
٥٥٤	تمارين

الباب السادس عشر: نظرية الاستقرار

٥٦١	١-١٦ مقدمة
٥٦٣	٢-١٦ الاستقرار (تعريفات ومفاهيم)
٥٦٨	٣-١٦ استقرار نظم المعادلات التفاضلية
٥٧٢	٤-١٦ استقرار النظم الذاتية

٥٧٥ ١٦-٥ بعض نظريات الاستقرار

٥٨٢ تمارين

الباب السابع عشر: طريقة ليباتوف

٥٨٥ ١٧-١ مقدمة

٥٨٥ ١٧-٢ الانظمة الذاتية

٥٩٢ ١٧-٣ الانظمة غير الذاتية

٥٩٤ ١٧-٤ طرق ايجاد داله ليباتوف

٦٠١ تمارين

الباب الثامن عشر: التفرع

٦٠٥ ١٨-١ مقدمة

٦٠٥ ١٨-٢ التفرع

٦٠٧ ١٨-٣ تفرع هوبف

٦١٥ ١٨-٤ تطبيقات

٦١٧ ١٨-٥ التفرع في R^n

٦٢٦ تمارين

الباب التاسع عشر: المعادلات التامة

٦٢٩ ١٩-١ مقدمة

٦٢٩ ١٩-٢ شرط التمام لمعادلة تفاضلية من الرتبة التونية

٦٣٦ تمارين

الباب العشرون: المعادلات التفاضلية الكلية

٦٣٧	١-٢٠ مقدمة
٦٣٧	٢-٢٠ المعادلات الآتية
٦٤٣	٣-٢٠ المعادلات التفاضلية الكلية
٦٤٩	٤-٢٠ شروط تمام المعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$
٦٥٠	٥-٢٠ طرق حل المعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$
٦٦١	٦-٢٠ عدم قابلية التكامل
٦٦٣	تمارين

الباب احدى والعشرون: التذبذب

٦٦٧	١-٢١ مقدمة
٦٧٠	٢-٢١ بعض الخواص
٦٧٢	٣-٢١ نظريات شتورم
٦٧٩	٤-٢١ الصيغ المترافقة (القرينة)
٦٨١	٥-٢١ تعويض بروفر
٦٨٧	تمارين

الباب الثانى والعشرون: مسائل القيم الحدية

٦٩١	١-٢٢ مقدمة
٦٩١	٢-٢٢ مسائل القيم الحدية
٦٩٤	٣-٢٢ نوال جرين
٧٠١	٤-٢٢ تكوين دالة جرين
٧٠٥	٥-٢٢ شروط حديه غير متجانسه

٧٠٧	٢٢-٦ حالة خاصة
٧٠٩	٢٢-٧ امثلة محلولة
٧١٣	تمارين

الباب الثالث والعشرون: مسائل شتورم وليوفيل

٧١٧	٢٣-١ نظام شتورم وليوفيل
٧٢١	٢٣-٢ القيم الذاتية والدوال الذاتية
٧٣٠	٢٣-٣ مفكوك الدالة الذاتية
٧٣٤	تمارين

الباب الرابع والعشرون: كثيرات حدود ليجندر

٧٣٧	٢٤-١ تعريف
٧٣٧	٢٤-٢ حل معادلة ليجندر
٧٤٠	٢٤-٣ تعيين بعض كثيرات حدود ليجندر
٧٤١	٢٤-٤ الدالة المولدة لكثيرة حدود ليجندر
٧٥٠	٢٤-٥ خاصية التعامد لكثيرات حدود ليجندر
٧٥٢	٢٤-٦ العلاقات التكرارية
٧٥٨	٢٤-٧ صيغ ريريج
٧٦٢	٢٤-٨ مفكوك دالة في كثيرة حدود ليجندر
٧٦٥	تمارين

الباب الخامس والعشرون: دوال بسل

٧٦٩	١-٢٥ مقدمة
٧٧٠	٢-٢٥ دالة بسل من النوع الاول والرتبه n
٧٧٢	٣-٢٥ العلاقة بين $J_n(x), J_{-n}(x)$ عند صحيح موجب
٧٧٧	٤-٢٥ الصيغ التكرارية لدالة بسل
٧٨٧	٥-٢٥ امثلة تحتوى تكامل للعلاقات التكرارية
٧٩٢	٦-٢٥ دالة بسل المولدة
٧٩٦	٧-٢٥ خاصية التعمد لدوال بسل
٨٠١	تمارين

الباب السادس والعشرون: كثيرات حدود هيرمت

٨٠٣	١-٢٦ مقدمة
٨٠٣	٢-٢٦ الدالة المولدة لكثيرات حدود هيرمت
٨٠٤	٣-٢٦ تعبير مناظر لكثيرات حدود هيرمت (صيغة رودريج)
٨٠٧	٤-٢٦ كثيرات حدود هيرمت لبعض قيم n الخاصة
٨٠٨	٥-٢٦ خاصية التعمد لكثيرات حدود هيرمت
٨٠٨	٦-٢٦ العلاقات التكرارية
٨١٣	تمارين

الباب السابع والعشرون: كثيرات حدود لاجير

٨١٥	١-٢٧ مقدمة
٨١٥	٢-٢٧ الدالة المولدة لكثيرات حدود لاجير
٨١٧	٣-٢٧ بعض صور لكثيرات حدود لاجير

٢٧-٤	خاصية التعامد	٨١٧
٢٧-٥	العلاقات التكرارية لكثيرات حدود لاجير	٨١٩
	تمارين	٨٢٥

الباب الثامن والعشرون: الدوال فوق الهندسية

٢٨-١	مقدمة	٨٢٧
٢٨-٢	تعريفات	٨٢٧
٢٨-٣	بعض النظريات	٨٣٠
٢٨-٤	الدوال فوق الهندسية الملاصقة	٨٣٩
٢٨-٥	العلاقة المصاحبة للدوال فوق الهندسية المدمجة	٨٤٠
٢٨-٦	أمثلة محلولة	٨٤٠
	تمارين	٨٤٥
	المراجع	٨٤٧

الباب الأول

مفاهيم عامة

General Concepts

مقدمة:

١-١ المعادلات التفاضلية:

تسمى المعادلة التي تحتوي على مشتقات لمتغير تابع أو أكثر بالنسبة لمتغير مستقل أو أكثر بالمعادلة التفاضلية ومثال ذلك المعادلات

$$dy = (x + \sin x) dx \quad (1)$$

$$\frac{d^4 x}{dt^4} + \frac{d^2 x}{dt^2} + \left(\frac{dx}{dt} \right)^5 = e' \quad (2)$$

$$y = \sqrt{x} \frac{dy}{dx} + \frac{k}{(dy/dx)} \quad (3)$$

$$k \frac{d^2 y}{dx^2} = \left[1 + \left(\frac{dy}{dx} \right)^2 \right]^{3/2} \quad (4)$$

$$\frac{\partial^2 v}{\partial t^2} = k \left(\frac{\partial^3 v}{\partial t^3} \right)^2 \quad (5)$$

$$\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = 0 \quad (6)$$

وقد تستخدم المصطلحات y_n أو $y^{(n)}$ ، y_2 ، y'' ، y_1 ، أو y' لتدل على

$\frac{dy}{dx}$ ، $\frac{d^2 y}{dx^2}$ ، $\frac{d^n y}{dx^n}$ على الترتيب. فمثلا المعادلة (3) يمكن اعادة كتابتها

على الصورة $y = \sqrt{x} y' + k / y'$ أو $y = \sqrt{x} y_1 + k y_2$.

٢-١ المعادلة التفاضلية العادية: Ordinary differential equation

هي معادلة تفاضلية تحتوي على مشتقات متغير تابع واحد بالنسبة إلى متغير مستقل واحد ومثال ذلك المعادلات (1)، (2)، (3)، (4).

٣-١ المعادلات التفاضلية الجزئية:

هى معادلات تحتوى على مشتقات تابع واحد بالنسبة إلى أكثر من متغير واحد مستقل ومثال ذلك المعادلات (5)، (6).

٤-١ رتبة المعادلة: Order

تكون رتبة المعادلة هى أعلى مشتقة موجودة بالمعادلة . ومثال ذلك المعادلة (2) من الرتبة الرابعة والمعادلتان (1)، (3) من الرتبة الأولى بينما المعادلتين (4)، (6) من الرتبة الثانية والمعادلة (5) من الرتبة الثالثة.

٥-١ درجة المعادلة: Degree

هى درجة (أس) أعلى مشتقة فى المعادلة شريطة ان تكون المشتقة الأعلى فى المعادلة خالية من الأسس الكسرية ومثال ذلك المعادلات (1)، (2)، (6) من الدرجة الأولى. أما المعادلة (3) بعد التخلص من الكسور نحصل على

$$y (dy / dx) = \sqrt{x} \left(\frac{dy}{dx} \right)^2 + k$$

وهى معادلة من الدرجة الثانية. وأيضا بتربيع طرفى المعادلة (4) للتخلص من الجذور ، نجد أن ، من التعريف ، المعادلتين (4)، (6) من الدرجة الثانية.

٦-١ المعادلة التفاضلية الخطية وغير الخطية:

تسمى المعادلة التفاضلية خطية إذا كان:

(i) كل متغير تابع وكل مشتقاته من الدرجة الأولى.

(ii) لا تحتوى المعادلة التفاضلية على حاصل ضرب للمتغير التابع مع مشتقاته أو حاصل ضرب مشتقات مع بعضها.

وإذا لم تكن المعادلة التفاضلية خطية فإنها تسمى غير خطية.

ومثال ذلك المعادلات (1)، (6) خطية بينما (2)، (3)، (4)، (5) غير خطية.

٧-١ حل المعادلة: Solution

تسمى أى علاقة من المتغير التابع والمتغير المستقل والتي عند التعويض بها فى المعادلة التفاضلية نحصل على متطابقة بحل المعادلة.

ويجب ملاحظة أن حل المعادلة لا يحتوى مشتقات للمتغير التابع بالنسبة للمتغير المستقل (أو للمتغيرات المستقلة).

ومثال ذلك: $y = ce^{2x}$ يكون حلاً للمعادلة $y' = 2y$ وذلك بوضع $y = ce^{2x}$ ، $y' = 2ce^{2x}$ في المعادلة المعطاه نحصل على المتطابقة $2ce^{2x} = 2ce^{2x}$. نلاحظ أن $y = ce^{2x}$ هو حل للمعادلة المعطاه لأي ثابت c والذي نسميه بثابت اختياري.

٨-١ عائلة المنحنيات:

تسمى فئة العلاقات التي على الصورة

$$\{(x, y) : f(x, y, c_1, c_2, \dots, c_n) = 0\}$$

حيث f دالة متغير حقيقي في $x, y, c_1, c_2, \dots, c_n$ وأن كل c_i ، $(i = 1, 2, \dots, n)$ ، تأخذ قيما حقيقية، بعائلة منحنيات ذات عدد n من البارامترات ومثال ذلك الدوائر المتحدة المركز المعرفة بالعلاقة.

$$x^2 + y^2 = c$$

هي عائلة منحنيات ذات بارامتر واحد إذا أخذت c قيما حقيقية غير سالبة. وأيضاً عائلة الدوائر المعرفة بالعلاقة

$$(x - c_1)^2 + (y - c_2)^2 = c_3$$

هي عائلة ذات ٣ بارامترات إذا كان c_1 ، c_2 ، تأخذ قيمة حقيقية وكانت c_3 تأخذ قيما حقيقية غير سالبة.

٩-١ تكوين المعادلة التفاضلية

لنفترض أننا أعطينا عائلة منحنيات ذات عدد n من البارامترات. فإنه يوجد n ثوابت اختيارية في صورة العائلة. وعلى ذلك فإنه يمكن الحصول على معادلة تفاضلية من الرتبة النونية حيث يكون حلها هي عائلة المنحنيات المعطاه وإبيان ذلك نتبع مايلي:

نشق معادلة عائلة المنحنيات n من المرات لنحصل على n من المعادلات التفاضلية تحتوى n من الثوابت الاختيارية و n من المشتقات. ويحذف n من الثوابت الاختيارية من $(n + 1)$ من المعادلات التي حصلنا

عليها نحصل على معادلة تحتوي على مشتقة من الرتبة النونية وبذلك نكون قد كونا معادلة تفاضلية من الرتبة النونية.

ملحوظة: نلاحظ أن رتبة المعادلة الناتجة تكون مساوية لعدد الثوابت الاختيارية في عائلة المنحنيات.

الأمثلة التالية توضح هذه الفكرة.

مثال (١): لوجد معادلة تفاضلية من الرتبة الثالثة التي حلها هو عائلة المنحنيات ثلاثية البارامترات المعرفة بالعلاقة

$$x^2 + y^2 + 2ax + 2by + c = 0$$

حيث a, b, c بارامترات.

الحل: لدينا

$$x^2 + y^2 + 2ax + 2by + c = 0 \quad (1)$$

بإشتقاق المعادلة (1) -3 مرات بالنسبة إلى x نحصل على

$$x + yy' + a + by' = 0 \quad (2)$$

$$1 + (y')^2 + yy'' + by'' = 0 \quad (3)$$

$$3y'y'' + yy''' + by''' = 0 \quad (4)$$

ونحذف الآن البارامترات a, b, c من المعادلات 1، 2، 3، 4. ولعمل ذلك نحذف b من (3)، (4) وبذلك بضرب (3) في y''' ، (4) في y'' والطرح نحصل على

$$y''' + y'''(y')^2 + yy''y''' - 3y'(y'')^2 - yy''y''' = 0$$

أى

$$[1 + (y')^2]y''' - 3y'(y'')^2 = 0 \quad (A)$$

ويمكن إجراء عملية الحذف باستخدام المحددات كما يلي:

$$\begin{vmatrix} x^2 + y^2 & 2x & 2y & 1 \\ x + yy' & 1 & y' & 0 \\ 1 + (y')^2 + yy'' & 0 & y'' & 0 \\ 3y'y'' + yy''' & 0 & y''' & 0 \end{vmatrix} = 0$$

وبفك هذا المحدد نحصل على النتيجة (A)

مثال (٢): اوجد المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات $y = Ae^{2x} + Be^{-2x}$ حيث A, B بارامتران.

الحل: لدينا

$$y = Ae^{2x} + Be^{-2x} \quad (1)$$

وبالاشتقاق مرتين بالنسبة إلى x نحصل على

$$y' = 2Ae^{2x} - 2Be^{-2x}$$

$$y'' = 4Ae^{2x} + 4Be^{-2x} = 4(Ae^{2x} + Be^{-2x}) = 4y$$

أى أن $y'' = 4y$ وهى المعادلة المطلوبة.

أو باستخدام المحددات نجد أن

حد مطلق معامل B معامل A

$$\begin{vmatrix} e^{2x} & e^{-2x} & -y \\ 2e^{2x} & -2e^{-2x} & -y' \\ 4e^{2x} & +4e^{-2x} & -y'' \end{vmatrix} = 0$$

وبفك المحدد نجد أن $y'' = 4y$

وهو الحل السابق الحصول عليه.

مثال (٣): اوجد المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات $y = e^x (A \cos x + B \sin x)$ حيث A, B ثابتان إختياريان

الحل: لدينا

$$y = e^x (A \cos x + B \sin x) \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$\begin{aligned} y' &= e^x (-A \sin x + B \cos x) + e^x (A \cos x + B \sin x) \\ &= e^x (-A \sin x + B \cos x) + y \end{aligned} \quad (2)$$

مستخدما (1). وباشتقاق (2) بالنسبة إلى x نجد أن

$$y'' = -e^x (A \cos x + B \sin x) + e^x (-A \sin x + B \cos x) + y' \quad (3)$$

ولكن من (2) نجد أن

$$y' - y = e^x (-A \sin x + B \cos x) \quad (4)$$

وبحذف A و B من (1)، (3) و (4) نحصل على

$$y'' = -y + y' - y + y' \Rightarrow y'' - 2y' + 2y = 0$$

مثال (٤): احذف الثابتين a, b للحصول على المعادلة التفاضلية التي حلها هو

$$xy = ae^x + be^{-x} + x^2$$

الحل: لدينا

$$xy = ae^x + be^{-x} + x^2 \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$xy' + y = ae^x - be^{-x} + 2x \quad (2)$$

وباشتقاق (2) بالنسبة إلى x نحصل على

$$xy'' + 2y' = (xy - x^2) + 2$$

مستخدما (1).

$$xy'' + 2y' - xy + x^2 - 2 = 0 \quad \text{أى أن}$$

هى المعادلة المطلوبة.

مثال (٥): اثبت أن $Ax^2 + By^2 = 1$ هو حل المعادلة التفاضلية

$$x[xy'' + (y')^2] = yy'$$

الحل: لدينا

$$Ax^2 + By^2 = 1 \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$2Ax + 2Byy' = 0 \Rightarrow Ax + Byy' = 0 \quad (2)$$

وباشتقاق (2) مرة أخرى نحصل على

$$A + B(yy'' + y' \cdot y') = 0 \quad (3)$$

بضرب (3) في x أى أن

$$Ax + Bx(yy'' + y'(y')^2) = 0 \quad (4)$$

وبطرح (2) من (4) نحصل على

$$Bx(yy'' + (y')^2) - Byy' = 0$$

$$x(yy'' + (y')^2) = yy' \quad \text{أى أن}$$

وبهذا يكون $Ax^2 + By^2 = 1$ هو حلاً للمعادلة المعطاة.

١٠-١ أنواع الحلول:

لتكن

$$F(x, y, y', \dots, y^{(n)}) = 0 \quad (1)$$

معادلة تفاضلية عادية من الرتبة النونية

(i) يسمى حل المعادلة (1) الذى يحتوى n ثوابت اختيارية مستقلة بالحل العام (general solution)

(ii) يسمى حل المعادلة (1) التى نحصل عليه من الحل العام باعطاء قيما خاصة لواحد أو أكثر من الثوابت الاختيارية بالحل الخاص

(particular solution)

(iii) حل المعادلة (1) الذي لا يمكن الحصول عليه من أى حل عام للمعادلة (1) بأى اختبار للتوابت الاختيارية المستقلة يسمى بالحل المنفرد

(singular solution) للمعادلة (1).

فمثلاً $y = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$ هو حل عام للمعادلة التفاضلية $y'' - 3y' + 2y = 0$ حيث c_1, c_2 ثابتان اختياريان وأن رتبة المعادلة هي 2 فيكون هو الحل العام للمعادلة التفاضلية. ويمكن الحصول على الحل الخاص باعطاء قيم للثابتين c_1, c_2 فمثلاً $y = e^x + e^{2x}$ ، $y = e^x - e^{2x}$ هما حلان خاصان للمعادلة التفاضلية.

وأيضاً $y = (x + c)^2$ هو حل عام للمعادلة التفاضلية $(y')^2 - 4y = 0$.

نلاحظ أن $y = 0$ هو حل للمعادلة التفاضلية ولكن لا يمكن الحصول عليه من $y = (x + c)^2$ بأى اختبار للثابت c . وبالمثل يكون $y = 0$ حلاً منفرداً للمعادلة التفاضلية.

١١-١ الرونسكى Wronskion

يعرف الرونسكى للعدد n من الدوال $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$ بأنه المحدد

$$W = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 & \dots & y_n \\ y_1' & y_2' & \dots & y_n' \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ y_1^{(n)} & y_2^{(n)} & \dots & y_n^{(n)} \end{vmatrix}$$

١٢-١ فئة الدوال المستقلة وغير المستقلة خطياً

Lineary dependent and independent set of functions

تكون فئة الدوال $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$ غير مستقلة (مرتبطة) خطياً إذا وجدت ثوابت c_1, c_2, \dots, c_n (ليس كلها اصفاراً) بحيث ان

$$c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n = 0 \quad (1)$$

إذا كانت المتطابقة الخطية (1) تؤدي إلى

$$c_1 = c_2 = \dots = c_n = 0$$

فإنه يقال أن y_1, y_2, \dots, y_n مستقلة (غير مرتبطة) خطياً.

١٣-١ - المعادلات التفاضلية الخطية وحلها العام.

تحتوي المعادلة التفاضلية الخطية على متغير تابع ومشتقاته من الدرجة الأولى. وتكون الصورة العامة لها هي

$$y^{(n)} + p_1 y^{(n-1)} + \dots + p_n y = Q \quad (1)$$

حيث p_1, p_2, \dots, p_n, Q دوال في x ويفترض أنها متصلة على فترة ولتكن I .

وتسمى المعادلة التفاضلية

$$y^{(n)} + p_1 y^{(n-1)} + \dots + p_n y = 0 \quad (2)$$

بالمعادلة المتجانسة المصاحبة (associated) للمعادلة (1)

سوف نسرد الآن بعض النظريات بدون برهان (البرهان يلي من نظرية الوجود والوحيدة للمعادلات التفاضلية التي سندرسها فيما بعد).

نظرية (١): أي حل للمعادلة (2) يحقق الشروط الابتدائية

$$y(x_0) = y'(x_0) = \dots = y^{(n-1)}(x_0) = 0$$

يكون صفراً تطابقياً.

كحالة خاصة عند $n = 1$ يكون لدينا

نظرية (٢): إذا كان حل معادلة تفاضلية من الرتبة الأولى

$$y' + Py = 0 \quad (3)$$

يتلاشى عند $x = x_0$ فإن هذا الحل يكون صفراً تطابقياً.

نظرية (٣): يكون الرونسكي لحلين للمعادلة التفاضلية

$$y'' + Py' + Qy = 0 \quad (4)$$

حيث P, Q ثابتان أو دالتان في x فقط إما أن يكون صفراً تطابقياً أولاً يساوى صفراً أبداً.

البرهان: ليكن $y_1(x), y_2(x)$ حلين للمعادلة (4). فيكون لدينا

$$\begin{aligned} y_1'' + Py_1' + Qy_1 &= 0, \quad y_2'' + Py_2' + Qy_2 = 0 \\ \Rightarrow y_1'' &= -(Py_1' + Qy_1), \quad y_2'' = -(Py_2' + Qy_2) \end{aligned} \quad (5)$$

والآن الروتسكى W للحلين y_1, y_2 يعطى بالتالى

$$W = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} = y_1 y_2' - y_2 y_1' \quad (6)$$

من (6) نجد أن

$$\begin{aligned} W' &= y_1 y_2'' + y_1' y_2' - (y_2' y_1' + y_2 y_1'') \\ &= y_1 y_2'' - y_2 y_1'' \end{aligned}$$

أى أن

$$\begin{aligned} W' &= -y_1 (Py_2' + Qy_2) + y_2 (Py_1' + Qy_1) \\ &= -P(y_1 y_2' - y_2 y_1') = -PW \end{aligned}$$

وبالتالى فإن

$$W' + PW = 0$$

وهذا يبين أنه إما أن تكون W صفراً بالتطابق أو لاتساوى صفراً أبداً.

نظرية (٤): اعتبر المعادلة التفاضلية الخطية

$$y'' + Py' + Qy = 0 \quad (7)$$

حيث P, Q ثابتان أو دوال في x فإن حلى المعادلة (7) يكونان مرتبطين خطياً إذا وفقط إذا تلاشى الروتسكى تطابقياً.

البرهان: ليكن y_1, y_2 حلين للمعادلة (7) ويكون الروتسكى لهما

$$W = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix}$$

نفترض أن $W(x) \equiv 0$. إذا كانت x_0 أى نقطة فيكون لدينا

$$W(x_0) \equiv 0 \quad \text{أى} \quad \begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{vmatrix} = 0$$

وهذا يؤدي لوجود ثابتين c_1, c_2 ليس كلاهما صفراً معاً بحيث أن

$$c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = 0, \quad c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = 0$$

ليكن

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad (8)$$

فان (8) تبين لنا أن $y(x)$ هو حل للمعادلة (7) ويحقق الشرطين $y(x_0) = 0, y'(x_0) = 0$. وعلى ذلك $y(x) = 0$ لجميع قيم x (نظرية (1)). وهذا يؤدي إلى وجود ثابتين c_1, c_2 ليس كلاهما صفراً معاً بحيث أن

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0$$

لجميع قيم x . وهذا يؤدي إلى أن y_1, y_2 مرتبطان خطياً (من التعريف).

وعلى العكس ليكن y_1, y_2 مرتبطين خطياً فإنه يوجد ثابتان c_1, c_2 ليس كلاهما صفراً، بحيث أن

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0 \quad (A-9)$$

وباشتقاق (A-9) نجد أن

$$c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) = 0 \quad (B-9)$$

ونحنف c_1, c_2 من (A-9)، (B-9) فيكون لدينا

$$\begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = 0 \quad \text{لجميع قيم } x$$

وهذا يؤدي إلى $W(x) = 0$ لجميع قيم x وبدوره يؤدي إلى أن الرونسكى للحلين y_1, y_2 يتلاشى تطابقاً.

نتيجة: يكون الحلان للمعادلة (7) مستقلين خطياً إذا لم يتلاش الرونسكى.
البرهان: (مباشر ومتروك للقارىء)

نظرية (٥): يمكن كتابة الحل العام للمعادلة التفاضلية

$$y'' + Py' + Qy = 0 \quad (10)$$

حيث P, Q إما أن يكونا ثابتين أو دوال في x فقط على الصورة

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad (11)$$

حيث c_1, c_2 ثابتان، y_1, y_2 حلان مستقلان خطياً للمعادلة (10).

البرهان: من الواضح أن $c_1 y_1 + c_2 y_2$ يكون حلاً للمعادلة (10) وبكفى لبرهان المطلوب أن نثبت أن كل حل للمعادلة (10) يمكن كتابته على الصورة (11). لذلك نفترض

$$y = c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad (12)$$

حيث y حل للمعادلة (10)، c_1, c_2 ثابتان. وبالتالي

$$y' = c_1 y_1' + c_2 y_2' \quad (13)$$

وبحل (12)، (13) للثابتين c_1, c_2 نحصل على

$$c_1 = \frac{1}{W} [y y_2' - y_2 y_1'], \quad c_2 = \frac{1}{W} [y_1 y_2' - y y_1'] \quad (14)$$

حيث

$$W(y_1, y_2) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} = y_1 y_2' - y_2 y_1' \neq 0$$

لجميع قيم x وبالتالي فإن y_1, y_2 مستقلان خطياً للثابتين c_1, c_2 معطاه في (14) فإن y و $c_1 y_1 + c_2 y_2$ لهما نفس القيمة عند النقطة x ونفس الشيء بالنسبة إلى المشتقة.

والنتيجة تنتج من نظرية وجود الحلول للمعادلة التفاضلية.

نظرية (٦): إذا كان $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ أي حلين مستقلين خطياً للمعادلة المتجانسة.

$$y'' = Py' + Qy = 0 \quad (15)$$

وأن y_p أي حل خاص للمعادلة غير المتجانسة.

$$y'' + Py' + Qy = R \quad (16)$$

ويكون الحل العام للمعادلة (16) هو

$$y_p + c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad (17)$$

حيث c_1 ، c_2 ثابتان اختياريان.

البرهان: حيث أن y_p حلاً للمعادلة (16) فإن

$$y_p'' + Py_p' + Qy_p = R \quad (18)$$

ليكن y حل اختياري للمعادلة (16) فإن

$$y'' + Py' + Qy = R \quad (19)$$

ليكن

$$u = y - y_p \quad (20)$$

فإن

$$u' = y' - y_p' , \quad u'' = y'' - y_p'' \quad (21)$$

وبطرح (18) من (19) نحصل على

$$y'' - y_p'' + P(y' - y_p') + Q(y - y_p) = 0$$

أي أن

$$u'' + Pu' + Qu = 0 \quad \text{(بإستخدام (20)، (21))}$$

وهذا يبين أن u حل للمعادلة (15) ويكون لدينا

$$u = c_1 y_1 + c_2 y_2$$

$$y - y_p = c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad \text{أى أن (من (20))}$$

$$y = y_p + c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad \text{وبالتالى}$$

وهذا يبين أن (17) هو الحل العام للمعادلة (16)

ملحوظة: يمكن تعميم النظريات السابقة لرتب أعلى. ولذلك سوف نورد تعميما للنظرية (٦) فيما يلى .

نظرية (٧): إذا كان y_1, y_2, \dots, y_n ، n من الحلول المستقلة خطياً للمعادلة المتجانسة من الرتبة النونية.

$$y^{(n)} + P_1 y^{(n-1)} + \dots + P_n y = 0 \quad (22)$$

y_0 أى حل خاص للمعادلة التفاضلية غير المتجانسة

$$y^{(n)} + P_1 y^{(n-1)} + \dots + P_n y = Q \quad (23)$$

ويكون الح العام للمعادلة (23) هو

$$y_p + c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n$$

حيث c_i ثوابت اختيارية $(i = 1, 2, \dots, n)$.

ملحوظة: يسمى الحل العام $c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n$ للمعادلة (22) بالدالة المتممة (C . F) complementary function ويسمى الحل الخاص y_p للمعادلة (23) بالتكامل (الحل) الخاص (P. I) .

تمارين

١- كون المعادلات التفاضلية لما يلي

(a) $y = a \cos(nx + b)$, بارامتران B, A

(b) $y = k \sin^{-1} x$, بارامتر k

(c) $y = \alpha x + \beta x^2$, بارامتران (α, β)

(d) $y = A \cos nt + B \sin nt$ بارامتر B, A

٢- اوجد المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات $y = Ae^{3x} + Be^{5x}$ لقيم A, B المختلفة .

٣- اوجد المعادلة التفاضلية لجميع الدوائر المارة بنقطة الأصل ومحورها على المحور x .

٤- اثبت أن $v = B + A/r$ هي حل المعادلة التفاضلية $\frac{d^2v}{dr^2} + \frac{2}{r} \frac{dv}{dr} = 0$

٥- صف كل من المعادلات التالية من حيث كونها خطية وحدد رتبتها

a) $\frac{d^2y}{dx^3} + \frac{d^2y}{dx^2} \frac{dy}{dx} + y = x$,

b) $4 \frac{d^4y}{dx^4} + \frac{d^2y}{dx^2} = e^x$,

c) $\frac{dy}{dx} + y^2 = e^x$

d) $y \frac{dy}{dx} + xy = x$

٦- عين رتبة ودرجة المعادلة $x^2 \left(\frac{d^2x}{dx^2} \right)^3 + y \left(\frac{dy}{dx} \right)^4 + y^4 = 0$

وكم عدد الثوابت التي يحتويها الحل.

٧- اثبت أن $y_1 = \sin x$ و $y_2 = \sin x - \cos x$ حلان مستقلان خطياً للمعادلة $y'' + y = 0$.

٨- اثبت انه إذا كان $m_1 \neq m_2$ فإن e^{m_1x} و e^{m_2x} مستقلين خطياً.

٩- اثبت ان $1, x, x^2$ مستقلة خطيا ثم كون المعادلة التفاضلية التي حلولها $1, x, x^2$

١٠- ليكن كل من $f(x)$ ، $g(x)$ دالة متصلة على $(0, 1)$ ، اثبت ان $y'' + f(x)y' + g(x)y = 0$ لها حلين مستقلين خطيا على $(0, 1)$.

١١- افحص الاستقلال الخطي لكل من

(i) $\sin ax, \cos bx$

(ii) $\cos 3x, \cos x, \cos^2 x$

(iii) $1, e^x$

(iv) e^x, e^{x^2}

(v) $\sin x, e^x$

(vi) x, e^x

الباب الثانى

المعادلات التفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى

First order linear differential equations and first degree

٢-١ مقدمة :

يوجد صيغتان قياسيتان من المعادلات التفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى وهما

$$(i) \quad dy/dx = f(x, y), \quad (ii) \quad M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$$

وفيما يلى سوف نرى أنه يمكن كتابة أى من الصيغتين بدلالة الصيغة الأخرى ونفترض تحقق شروط وجود الحلول . والآن سنتعرض لطرق حل هذا النوع من المعادلات .

٢-٢ فصل المتغيرات : Separation of variables

إذا أمكن كتابة المعادلة التفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى على الصورة

$$f_1(x)dx = f_2(y)dy \quad (1)$$

حيث $f_1(x)$ دالة فى x فقط ، $f_2(y)$ دالة فى y فقط ، فالتنا نقول فى هذه الحالة أن المتغيرات منفصلة .

وتحل مثل هذه المعادلات بتكامل الطرفين مع اضافة ثابت التكامل الاختيارى لأى من الطرفين وبذلك يكون حل المعادلة (1) هو

$$\int f_1(x)dx = \int f_2(y)dy + c \quad (2)$$

ملحوظة : يمكن اختبار ثابت التكامل بأى صورة مناسبة مثل $c/3$ ، $\ln c$ ، e^c ، $\tan^{-1}c$.

مثال (١) : حل المعادلة

$$dy/dx = e^{x-y} + x^2 e^{-y}$$

الحل : بفصل المتغيرات فيمكن إعادة كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} = e^{-y} (e^x + x^2)$$

أو

$$e^y dy = (x^2 + e^x) dx$$

وبالتكامل نحصل على

$$e^y = (x^3 / 3) + e^x + c$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$y - x \frac{dy}{dx} = a(y^2 + \frac{dy}{dx})$$

الحل : يمكن كتابة المعادلة على الصورة

$$(a+x) \frac{dy}{dx} = y - ay^2 \Rightarrow \frac{dx}{x+a} = \frac{dy}{y(1-ay)}$$

$$\frac{dx}{x+a} = \left[\frac{a}{1-ay} + \frac{1}{y} \right] dy \quad \text{أى (باستخدام الكسور الجزئية)}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln(x+a) = -\ln(1-ay) + \ln y + \ln c$$

$$\ln(x+a) = \ln \left[\frac{cy}{(1-ay)} \right] \quad \text{أو}$$

$$x+a = cy / 1-ay \quad \text{أو}$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$(1+x^2+y^2+x^2y^2)^{1/2} + xy (dy/dx) = 0$$

الحل : يمكن كتابة المعادلة على الصورة

$$(1+x^2)^{1/2}(1+y^2)^{1/2} + xy (dy / dx) = 0$$

أو

$$\frac{\sqrt{1+x^2}}{x} dx + \frac{y dy}{\sqrt{1+y^2}} = 0 \Rightarrow \frac{(1+x^2) dx}{x \sqrt{1+x^2}} + \frac{y dy}{\sqrt{1+y^2}} = 0$$

بالتكامل

$$\int \frac{dx}{x \sqrt{1+x^2}} + \int \frac{x dx}{\sqrt{1+x^2}} + \int \frac{y dy}{\sqrt{1+y^2}} = c \quad (1)$$

والآن ننظر إلى التكامل الأول

$$\text{وبوضع } x = 1/t \text{ يكون } dx = \frac{-1}{t^2} dt$$

$$\begin{aligned} \int \frac{dx}{x \sqrt{1+x^2}} &= \int \frac{(-1/t^2) dt}{(1/t) \sqrt{1+(1/t)^2}} , \\ &= - \int \frac{dt}{\sqrt{t^2+1}} = - \ln(t + \sqrt{t^2+1}) \\ &= - \ln \left\{ \frac{1}{x} + \sqrt{\frac{1}{x^2}+1} \right\} = - \ln \left\{ \frac{1+\sqrt{1+x^2}}{x} \right\} \\ &= \ln x - \ln(1+\sqrt{1+x^2}) \end{aligned} \quad (2)$$

وأيضاً بالنسبة للتكامل الثانى بوضع $1+x^2=t$ يكون $2x dx = dt$

$$\int \frac{x dx}{\sqrt{1+x^2}} = \int \frac{dt}{2\sqrt{t}} = \frac{1}{2} \int t^{1/2} dt = t^{1/2} = (1+x^2)^{1/2} \quad (3)$$

وبالمثل

$$\int \frac{y dy}{\sqrt{1+y^2}} = (1+y^2)^{1/2} \quad (4)$$

وباستخدام (2) ، (3) ، (4) في (1) نحصل على

$$\ln x - \ln(1+\sqrt{1+x^2}) + (1+x^2)^{1/2} + (1+y^2)^{1/2} = c$$

حالة خاصة : إذا كانت المعادلة التفاضلية على الصورة

$$dy/dx = f(ax+by+c), \text{ أو } (dy/dx = f(ax+by))$$

فإنه يمكن اختزالها إلى معادلة تفاضلية مفصولة المتغيرات . ولهذا نفترض أن $ax+by+c=v$ أو $ax+by=v$ والطريقة تتضح من المثال التالي .

مثال (٤) : حل المعادلة

$$dy/dx = (4x+y+1)^2$$

الحل : نضع

$$4x+y+1=v \quad (1)$$

باشتقاق (1) بالنسبة إلى x نحصل على

$$4 + \frac{dy}{dx} = \frac{dv}{dx} \quad (2)$$

ومن (1) ، (2) نجد أن

$$\frac{dv}{dx} - 4 = v^2 \quad \text{أو} \quad \frac{dv}{dx} = 4 + v^2$$

$$dx = \frac{dv}{4+v^2}$$

وبفصل المتغيرات نجد أن

وبالتكامل نحصل على

$$x + c = \frac{1}{2} \tan^{-1}(v/2)$$

حيث C ثابت اختياري ، أي أن

$$2x + 2c = \tan^{-1}(v/2) , \quad \text{أو} \quad v = 2 \tan(2x + 2c)$$

أي

$$4x + y + 1 = 2 \tan(2x + 2c)$$

مثال (٥) : حل المعادلة التفاضلية

$$dy/dx = \sec(x + y)$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{\cos(x + y)}$$

الحل . لدينا

$$\cos(x + y) dy = dx$$

أي أن

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dv}{dx} - 1$$

وبوضع $v = x + y$ نحصل على

$$\frac{dv}{dx} - 1 = \sec v ,$$

وعلى ذلك نؤول المعادلة إلى

$$\frac{dv}{dx} = 1 + \frac{1}{\cos v}$$

أي

$$dx = \frac{\cos v}{1 + \cos v} dv = \frac{2 \cos^2 \frac{1}{2}v - 1}{1 + 2 \cos^2 \frac{1}{2}v - 1} dv$$

أو

$$dx = (1 - \frac{1}{2} \sec^2 \frac{1}{2}v) dv$$

وبالتكامل نحصل على

$$x + c = v - \tan \frac{1}{2}v \Rightarrow y - \tan \frac{1}{2}(x + y) = c$$

٢-٣ المعادلة المتجانسة : Homogeneous equation

تعريف (١) : يقال للمعادلة التفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى متجانسة إذا أمكن كتابتها على الصورة

$$\frac{dy}{dx} = f\left(\frac{y}{x}\right)$$

وعلى ذلك يوضع $y/x = v$ أى $y = vx$

وبالاشتقاق بالنسبة إلى x نجد أن $dy/dx = v + x \frac{dv}{dx}$ وعلى ذلك تؤول للمعادلة إلى الصورة

$$v + x \frac{dv}{dx} = f(v) \Rightarrow x \frac{dv}{dx} = f(v) - v$$

وبفصل المتغيرات نجد أن

$$\frac{dx}{x} = \frac{dv}{f(v) - v}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln x + c = \int \frac{dv}{f(v) - v}$$

ثم بعد إجراء التكامل نضع $v = y/x$

مثال (١) : حل المعادلة التفاضلية

$$(x^3 + 3xy^2)dx + (y^3 + 3x^2y)dy = 0$$

الحل : لدينا

$$-\frac{dy}{dx} = \frac{x^3 + 3xy^2}{y^3 + 3x^2y} = \frac{1 + 3(y/x)^2}{(y/x)^3 + 3(y/x)}$$

وبوضع $y/x = v$ أو $y = xv$ أى $\frac{dy}{dx} = v + x \frac{dv}{dx}$

وبالتعويض فى المعادلة نحصل على

$$-\left(v + x \frac{dv}{dx}\right) = \frac{1+3v^2}{v^3+3v}$$

$$x \frac{dv}{dx} = -v - \frac{1+3v^2}{v^3+3v} = \frac{-v^4-6v^2-1}{v^3+3v}$$

وبالتالى

$$4 \frac{dx}{x} = (-) \left(\frac{4v^3+12v}{v^4+6v^2+1} \right) dv$$

وبالتكامل

$$4 \ln x = -\ln(v^4+6v^2+1) + \ln c$$

$$\ln x^4 = \ln[c / (v^4+6v^2+1)]$$

$$x^4(v^4+6v^2+1) = c$$

وبوضع $v = (y/x)$ نحصل على

$$y^4 + 6x^2y^2 + x^4 = c$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$x dy - y dx = \sqrt{x^2 + y^2} dx$$

الحل : لدينا

$$\frac{dy}{dx} = \frac{y + \sqrt{x^2 + y^2}}{x} = \frac{y}{x} + \sqrt{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2}$$

وبوضع $y/x = v$, $\frac{dy}{dx} = v + x \frac{dv}{dx}$

فإن

$$v + x \frac{dv}{dx} = v + \sqrt{1+v^2} \Rightarrow \frac{dx}{x} = \frac{dv}{\sqrt{1+v^2}}$$

وبالتكامل

$$\ln x + \ln c = \ln(v + \sqrt{v^2 + 1})$$

$$xc = v + \sqrt{v^2 + 1} \Rightarrow x^2 c = y + \sqrt{y^2 + x^2}$$

مثال (٣) : حل المعادلات التفاضلية

$$(4y + 3x)dy + (y - 2x)dx = 0$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} = \frac{y - 2x}{4y + 3x} = \frac{2 - (y/x)}{3 + 4(y/x)} \quad (1)$$

بوضع $y = xv$ وعلى ذلك نؤول المعادلة (1) إلى

$$v + x \frac{dv}{dx} = \frac{2-v}{3+4v} \Rightarrow x \frac{dv}{dx} = \frac{2-v}{3+4v} - v$$

$$x \frac{dv}{dx} = \frac{2-4v-4v^2}{3+4v} \Rightarrow \frac{2dx}{x} = \frac{3+4v}{1+2v-2v^2} dv$$

وبالتكامل

$$2 \ln x = \int \frac{3+4v}{1-2v-2v^2} dv = \int \frac{-(-2-4v)+1}{1-2v-2v^2} dv$$

$$\ln x^2 + \ln c = -\ln(1-2v-2v^2) + \frac{1}{2} \int \frac{dv}{(1/2)-v-v^2}$$

أى أن

$$\begin{aligned}
\ln[cx^2(1-2v-2v^2)] &= \frac{1}{2} \int \frac{dv}{\frac{3}{4} - (v^2 + v + 1/4)} \\
&= \frac{1}{2} \int \frac{dv}{(\sqrt{3}/2)^2 - (v + 1/2)^2} \\
&= \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2(\sqrt{3}/2)} \ln \frac{(\sqrt{3}/2) + (v + 1/2)}{(\sqrt{3}/2) - (v + 1/2)} \\
&= \frac{1}{2\sqrt{3}} \ln \left(\frac{\sqrt{3} + 2v + 1}{\sqrt{3} - 2v - 1} \right)
\end{aligned}$$

وبالتالى يكون الحل هو

$$\ln \left[cx^2 \left(1 - \frac{2y}{x} - \frac{2y^2}{x^2} \right) \right] = \frac{1}{2\sqrt{3}} \ln \frac{(\sqrt{3} + 1) + 2(y/x)}{(\sqrt{3} - 1) - 2(y/x)}$$

أى

$$c(x^2 - 2xy - 2y^2) = \left\{ \frac{(\sqrt{3} + 1)x + 2y}{(\sqrt{3} - 1)x - 2y} \right\}^{\frac{1}{2\sqrt{3}}}$$

مثال (٤) : حل المعادلة

$$x \frac{dy}{dx} = y (\ln y - (\ln x) + 1)$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} = \frac{y}{x} \left(\ln \frac{y}{x} + 1 \right)$$

بوضع $\frac{y}{x} = v$ نحصل على

$$v + x \frac{dv}{dx} = v (\ln v + 1) \Rightarrow \frac{dx}{x} = \frac{dv}{v \ln v}$$

وبالتكامل

$$\ln x + \ln c = \ln(\ln v) \Rightarrow xc = \ln v$$

وبالتالى فإن الحل هو

$$(y/x) = e^x, \quad \text{أى} \quad y = xe^{x^2}$$

٢-٤؛ معادلات تؤول إلى المعادلات المتجانسة

يمكن اختزال المعادلة التفاضلية التى على الصورة

$$\frac{dy}{dx} = \frac{ax + by + c}{a_1x + b_1y + c_1}, \quad \frac{a}{a_1} \neq \frac{b}{b_1} \quad (1)$$

إلى المعادلة المتجانسة كما هو مبين فيما يلى

بوضع

$$x = X + h, \quad y = Y + k \quad (2)$$

حيث X, Y متغيران جديان ، h, k ثابتان يمكن اختيارهما بحيث تكون المعادلة الناتجة متجانسة . من (2) نجد أن

$$dy/dx = dY/dX \quad \text{أى أن} \quad dy = dY, \quad dx = dX$$

$$\frac{dY}{dX} = \frac{a(X + h) + b(Y + k) + c}{a_1(X + h) + b_1(Y + k) + c_1} = \frac{aX + bY + (ah + bk + c)}{a_1X + b_1Y + (a_1h + b_1k + c)} \quad (3)$$

ولكى تكون المعادلة الأخيرة متجانسة يجب أن نختار h, k بحيث يحققان المعادلتين

$$ah + bk + c = 0, \quad a_1h + b_1k + c_1 = 0$$

وبحل هاتين المعادلتين نجد أن

$$h = \frac{bc_1 - b_1c}{ab_1 - a_1b}, \quad k = \frac{ca_1 - c_1a}{ab_1 - a_1b}$$

وحيث أن $a/a_1 \neq b/b_1$ فإن k, h يكون لهما معنى أوموجودتين .
وبالتالى عرفنا الآن قيمتى k, h (لاحظ انهما احداثيات نقطة تقاطع الخطين
المستقيمين) ومنهما نحصل على

$$Y = y - k, \quad X = x - h$$

وتؤول المعادلة (3) إلى

$$\frac{dY}{dX} = \frac{aX - bY}{a_1X + b_1Y} = \frac{a + b(Y/X)}{a_1 + b_1(Y/X)}$$

وهى معادلة متجانسة وتحل كما سبق بوضع $Y/X = v$.

وبعد أن نوجد حل المعادلة الأخيرة نعوض عن X, Y بالمقارين $(x - h), (y - k)$ ،
على الترتيب ونحصل على الحل بدلالة x و y .

مثال (١) : حل المعادلة

$$\frac{dy}{dx} = \frac{x + 2y - 3}{2x + y - 3}$$

الحل : بوضع $x = X + h, y = Y + k$ وبالتالى فإن $\frac{dy}{dx} = \frac{dY}{dX}$

وتؤول المعادلة المعطاه إلى

$$\frac{dY}{dX} = \frac{X + 2Y + (h + 2k - 3)}{2X + Y + (2h + k - 3)}$$

نختار k, h بحيث $h + 2k - 3 = 0, 2h + k - 3 = 0$

وبحل هاتين المعادلتين نحصل على $h = 1, k = 1$ وبالتالى فإن

$$X = x - 1, \quad Y = y - 1$$

وتأخذ المعادلة التفاضلية الصورة

$$\frac{dY}{dX} = \frac{X + 2Y}{2X + Y} = \frac{1 + 2(Y/X)}{(Y/X)}$$

نضع $Y/X = v$ وبالتالي $\frac{dY}{dX} = v + X \frac{dv}{dX}$

وعلى ذلك تأخذ المعادلة الصورة

$$v + X \frac{dv}{dX} = \frac{1+2v}{2+v} \Rightarrow X \frac{dv}{dX} = \frac{1+2v}{2+v} - v = \frac{1-v^2}{2+v}$$

وعلى ذلك

$$\frac{dX}{X} = \frac{(2+v)dv}{(1-v)(1+v)} = \left[\frac{1}{2} \left(\frac{1}{1+v} \right) + \frac{3}{2} \left(\frac{1}{1-v} \right) \right] dv$$

ونلك بالتحليل إلى كسور جزئية

وبالتكامل نحصل على

$$\ln X + \ln c = \frac{1}{2} [\ln(1+v) - 3 \ln(1-v)]$$

أى أن

$$2 \ln(cX) = \ln \frac{1+v}{(1-v)^3} \Rightarrow Xc^2 = \frac{1+v}{(1-v)^3}$$

وبالتالى

$$X^2 c^2 \left(1 - \frac{Y}{X} \right)^3 = 1 + \frac{Y}{X}$$

ونلك بعد التعويض $v = Y/X$ ، أى أن

$$c^2 (X - Y)^2 = X + Y .$$

أى أن

$$c^2[(x-1)-(y-1)]^2 = x-1+y-1$$

أى

$$c_1(x-y)^2 = x+y-2, \quad c_1 = c^2$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$(dy/dx) + (x-y-2)/(x-2y-3) = 0$$

الحل : نضع $x = X + h, y = Y + k$ وبذلك تؤول المعادلة التفاضلية إلى

$$\frac{dY}{dX} = \frac{X-Y+h-k-2}{X-2Y+h-2k-3}$$

نختار h, k بحيث $h-k-2=0, \quad h-2k-3=0$

وبحل المعادلتين نحصل أن $h=1, \quad k=-1$

وعلى ذلك فإن $X = x-1, \quad Y = y+1$

وتأخذ المعادلة التفاضلية الصورة

$$\frac{dY}{dX} = \frac{X-Y}{X-2Y} = \frac{1-Y/X}{1-2Y/X}$$

وبوضع $Y/X = v$ فيكون $\frac{dY}{dX} = v + X \frac{dv}{dX}$

أى أن

$$X \frac{dv}{dX} + v = -\frac{1-v}{1-2v}$$

وبالتالى فإن

$$\frac{dX}{X} = \frac{2v-1}{1-2v^2} \Rightarrow \frac{dX}{X} = \left[-\frac{1}{2} \frac{(-4v)}{1-2v^2} - \frac{1}{1-(v\sqrt{2})^2} \right] dv$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln X = -\frac{1}{2} \ln(1-2v^2) - \frac{1}{2\sqrt{2}} \ln \left(\frac{1+v\sqrt{2}}{1-v\sqrt{2}} \right) - \frac{1}{2} \ln c$$

$$2 \ln X + \ln(1-2v^2) + \ln c = \frac{-1}{\sqrt{2}} \ln \left(\frac{1+v\sqrt{2}}{1-v\sqrt{2}} \right)$$

$$\ln[cX^2(1-2v^2)] = \ln \left(\frac{1-v\sqrt{2}}{1+v\sqrt{2}} \right)^{1/\sqrt{2}}$$

وعلى ذلك

$$cX^2 \left(1 - \frac{2Y^2}{X^2} \right) = \left(\frac{1-(Y/X)\sqrt{2}}{1+(Y/X)\sqrt{2}} \right)^{1/\sqrt{2}} \Rightarrow$$

$$c(X^2 - 2Y^2) = \left(\frac{X - Y\sqrt{2}}{X + Y\sqrt{2}} \right)^{1/\sqrt{2}}$$

ومن ذلك ترى أن

$$c[(x-1)^2 - 2(y+1)^2] = \left[\frac{x-1-(y+1)\sqrt{2}}{x-1+(y+1)\sqrt{2}} \right]^{1/\sqrt{2}}$$

$$c[(x^2 - 2y^2 - 2x - 4y - 1)] = \left(\frac{x - y\sqrt{2} - \sqrt{2} - 2}{x + y - 1 + \sqrt{2}} \right)^{1/\sqrt{2}}$$

ملحوظة : يسمى التعبير الذي على الصورة

$$\sum_{i=1}^n f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) dx_i$$

حيث f دوال في بعض أو كل المتغيرات x_1, x_2, \dots, x_n صيغة بافان

(Pfaffian) التفاضلية . كما تسمى المعادلة

$$\sum_{i=1}^n f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) dx_i = 0$$

بمعادلة بافان التفاضلية ، ومثال ذلك المعادلة

$$M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0$$

أو

$$P(x, y, z)dx + Q(x, y, z)dy + R(x, y, z)dz = 0$$

هي امثلة على معادلات بافان في متغيرين أو ثلاثة متغيرات وسنتعرض لدراستها في ابواب تالية .

٢-٥ المعادلات التفاضلية التامة Exact differential equation

تعريف (١) : إذا كان كل من M ، N دالة في x و y فإن المعادلة

$$M(x, y)dx + N(x, y)dy = 0 \quad (1)$$

تسمى بمعادلة تامة إذا وجدت دالة $f(x, y)$ (دالة في x و y) بحيث إن

$$d[f(x, y)] = Mdx + Ndy \quad (2)$$

أى أن

$$\frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy = Mdx + Ndy$$

مثال (١) : المعادلة التفاضلية $y^2 dx + 2xy dy = 0$ معادلة تفاضلية تامة لأنه توجد دالة xy^2 بحيث أن

$$d(xy^2) = \frac{\partial}{\partial x}(xy^2)dx + \frac{\partial}{\partial y}(xy^2)dy$$

أى أن

$$d(xy^2) = y^2dx + 2xydy \quad (3)$$

وعلى ذلك يمكن كتابة $y^2dx + 2xydy = 0$ على الصورة $d(xy^2) = 0$ وبالتكامل نحصل على $xy^2 = c$ حيث C ثابت اختياري . وعلى ذلك يكون حل المعادلة التفاضلية المعطاه هو $xy^2 = c$

وعمليا ليس من السهولة أن نكون قادرين على تحديد $f(x, y)$ ولكن الطريقة التى سنبينها هنا تكون مفيدة غالباً .

نظرية (١) : الشرط الضروري والكافى لى تكون المعادلة التفاضلية

$$Mdx + Ndy = 0 \quad (1)$$

تامة هو

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} \quad (2)$$

البرهان : (أ) الشرط ضرورى

لتكن المعادلة (1) تامة وبالتالي من التعريف يوجد دالة $f(x, y)$ بحيث إن

$$df(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x}dx + \frac{\partial f}{\partial y}dy = Mdx + Ndy \quad (3)$$

وبمقارنة معاملات dx ، dy نحصل على

$$M = \frac{\partial f}{\partial x} , \quad (4)$$

$$N = \frac{\partial f}{\partial y} \quad (5)$$

ولحذف الدالة المجهولة f فإننا نشق جزئياً المعادلتين (4) ، (5) بالنسبة إلى x, y على الترتيب فتحصل على

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) = \partial^2 f / \partial y \partial x \quad (6)$$

$$\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) = \partial^2 f / \partial x \partial y \quad (7)$$

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} \quad \text{فحصل على} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$$

وبالتالى إذا كانت المعادلة (1) تامة فإن M و N تحققان الشرط (2) .

(ب) الشرط كافى : نفترض تحقق الشرط (2) وسنثبت أن المعادلة (1) هي معادلة تفاضلية تامة . لذلك يجب إيجاد دالة $f(x, y)$ بحيث أن

$$d[f(x, y)] = Mdx + Ndy$$

لتكن

$$g(x, y) = \int Mdx \quad (8)$$

نكامل جزئياً الدالة M ، أى اننا نحصل على التكامل بجعل y ثابتة . فإننا نثبت أولاً أن $(N - \partial g / \partial y)$ دالة فى y فقط . وهذا واضح لأن

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(N - \frac{\partial g}{\partial y} \right) = \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y}$$

$$\left(\frac{\partial^2 g}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 g}{\partial y \partial x} \quad \text{حيث} \right)$$

$$= \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial g}{\partial x} \right) = \frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} = 0 \quad (\text{باستخدام (8)})$$

وبأخذ

$$f(x, y) = g(x, y) + \int \left(N - \frac{\partial g}{\partial y} \right) dy \quad (9)$$

وحيث أن

$$df = dg + \left(N - \frac{\partial g}{\partial y} \right) dy = \left(\frac{\partial g}{\partial x} dx + \frac{\partial g}{\partial y} dy \right) + N dy - \frac{\partial g}{\partial y} dy$$

(باستخدام (8))

$$= \frac{\partial g}{\partial x} dx + N dy = M dx + N dy$$

وبالتالى إذا تحقق الشرط (2) فإنه بالتأكيد تكون المعادلة التفاضلية تامة .

وتكون طريقة حل هذا النوع من المادلات

(i) نقارن المعادلة المعطاه مع $M dx + N dy = 0$ وتوجد M و N ثم نحسب $\partial M / \partial y$ ، $\partial N / \partial x$ فإذا تساويا فإن المعادلة تكون تامة .

(ii) تكامل M بالنسبة إلى x مع اعتبار y ثابت

(iii) تكامل N بالنسبة إلى y مع اعتبار x ثابت وتحذف تلك الحدود التى ظهرت فى (ii)

(iv) نجمع الحدود فى (ii) ، (iii) ونساوى حاصل الجمع بثابت اختياري وبذلك نكون قد حصلنا على حل المعادلة وسنوضح ذلك بالأمثلة التالية

مثال (٢) : حل المعادلة

$$y \sin 2x dx - (y^2 + \cos^2 x) dy = 0$$

الحل : نقارن المعادلة المعطاه مع $M dx + N dy = 0$ فنجد أن

$$M = y \sin 2x , N = -(y^2 + \cos^2 x)$$

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \sin 2x, \frac{\partial N}{\partial x} = 2 \cos x \sin x = \sin 2x$$

وبالتالى $\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x}$ وبالتالى تكون المعادلة المعطاه تامه . والآن

$$(i) \int M dx = \int y \sin 2x dx = -\frac{1}{2} y \cos 2x$$

$$(ii) \int N dy = -\int (y^2 + \cos^2 x) dy = -\frac{y^3}{3} - y \cos^2 x$$

$$= -\frac{1}{3} y^3 - \frac{1}{2} y (1 + \cos 2x) = -\frac{1}{3} y^3 - \frac{1}{2} y - \frac{1}{2} y \cos 2x$$

وبالتالى سيكون الحل من (i) ، (ii)

$$-\frac{1}{2} y \cos 2x - \frac{1}{3} y^3 - \frac{1}{2} y = c_1 \quad \text{أى}$$

$$y \cos 2x + \frac{2}{3} y^3 + y = c, \quad (c = -2c_1)$$

$$(\int M dx \text{ لأنها ظهرت فى } -\frac{1}{2} y \cos 2x \text{ حيث حذفنا})$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$[y(1 + \frac{1}{x}) + \cos y] dx + [x + \ln x - x \sin y] dy = 0$$

الحل : لدينا

$$M = y(1 + \frac{1}{x}) + \cos y, N = x + \ln x - x \sin y$$

$$\frac{\partial M}{\partial y} = 1 + \frac{1}{x} - \sin y = \frac{\partial N}{\partial x}$$

∴ المعادلة تامه وعلى ذلك يكون

$$\int M dx = \int \left(y + \frac{y}{x} + \cos y \right) dx = yx + y \ln x + x \cos y$$

$$\int N dy = \int (x + \ln x - x \sin y) dy = xy + y \ln x + x \cos y$$

تلاحظ أن هذه الحدود كلها موجودة في $\int M dx$ ولذلك نحذفها ويكون حل المعادلة هو

$$xy + y \ln x + x \cos y = c$$

حيث C ثابت اختياري

مثال (٤) : حل المعادلة

$$(ax + hy + g)dx + (hx + by + f)dy = 0$$

حيث a, b, h, g, f ثوابت

الحل : لدينا

$$M = ax + hy + g, \quad N = hx + by + f$$

وعلى ذلك

$$\frac{\partial M}{\partial y} = h = \frac{\partial N}{\partial x}$$

فتكون المعادلة تامة . وبالتالي

$$\int M dx = \int (ax + hy + g) dx = \frac{1}{2}ax^2 + hxy + gx$$

$$\int N dy = \int (hx + by + f) dy = hxy + \frac{1}{2}by^2 + fy$$

ويكون حل المعادلة هو

$$ax^2 + 2hxy + by^2 + 2gx + 2fy = c$$

حيث C ثابت اختياري وحذفنا الحد hxy لأنه تكرر في $\int M dx$.

٢-٦ عامل التكامل المكاملة : Integrating factor

تعريف : إذا كانت المعادلة التي على الصورة $Mdx + Ndy = 0$ ليست تامة فإنه دائماً يمكن جعلها تامة بضرب المعادلة في دالة في X و Y . ومثل هذه الدالة تسمى بعامل التكامل أو المكاملة (integrating factor) .

وبالرغم من أن المعادلة $Mdx + Ndy = 0$ لها دائماً عوامل متكاملة فإنه لا توجد طريقة عامة لإيجاده . وعلينا أن نتذكر أنه يوجد عدد لانهاى من عوامل المكاملة للمعادلة التي على الصورة $Mdx + Ndy = 0$ كما هو مبين فى النظرية التالية

نظرية (١) : للمعادلة التفاضلية $Mdx + Ndy = 0$ عدد لانهاى من عوامل المكاملة .

البرهان : ليكن

$$Mdx + Ndy = 0 \quad (1)$$

وكذلك $\mu(x,y)$ عامل المكاملة للمعادلة (1) وعليه فإن المعادلة $\mu(Mdx + Ndy) = 0$ تكون معادلة تفاضلية تامة وعليه توجد دالة $V(x,y)$ بحيث أن

$$dV = \mu(Mdx + Ndy) \quad (2)$$

نفترض أن $f(V)$ أى دالة إختيارية فى V . وبالتالي من (2) يكون لدينا

$$f(V)dV = \mu f(V)(Mdx + Ndy) \quad (3)$$

وحيث أن التعبير فى الطرف الأيسر من (3) تفاضل تام يلى أن التعبير فى الطرف الأيمن من (3) يجب أن يكون تفاضل تام . ويلي من التعريف أن $\mu f(V)$ عامل مكاملة للمعادلة (1) . وحيث أن $f(V)$ دالة إختيارية فى V فيلى ذلك أن للمعادلة (1) عدد لا نهائى من عوامل المكاملة .

٧-٢ بعض القواعد للحصول على عامل التكامل

ملحوظة (١) : بالرغم من أنه يوجد دائماً لانهائي من عوامل المكاملة للمعادلة $Mdx + Ndy = 0$ فإنه لا توجد طريقة عامة لإيجاده . ومع ذلك سنسرد بعض القواعد للحصول على عامل المكاملة .

قاعدة (١) : بمجرد النظر (Inspection) يمكن إيجاد عامل المكاملة عادة بفحص المعادلة $Mdx + Ndy = 0$ وبإعادة ترتيب حدود المعادلة المعطاه أو بقسمتها بدالة مناسبة في x و y وبالتالي فإن المعادلة التي نحصل عليها سوف تحتوى على أجزاء عديدة يمكن تكاملها بسهولة . وعلى هذا سنستعرض في جدول قائمة بالتفاضلات التامة exact differentiable

(i) $d\left(\frac{y}{x}\right) = \frac{xdy - ydx}{x^2}$	(ii) $d\left(\frac{y^2}{x}\right) = \frac{2xydy - y^2dx}{x^2}$
(iii) $d\left(\frac{y^2}{x^2}\right) = \frac{2x^2ydy - 2xy^2dx}{x^4}$	(iv) $d[\ln(xy)] = \frac{xdy + ydx}{xy}$
(v) $d\left(\tan^{-1}\frac{y}{x}\right) = \frac{xdy - ydx}{x^2 + y^2}$	(vi) $d\left[\ln\left(\frac{y}{x}\right)\right] = \frac{xdy - ydx}{xy}$
(vii) $d\left(\frac{-1}{xy}\right) = \frac{xdy + ydx}{x^2y^2}$	(viii) $d\left(\frac{e^x}{y}\right) = \frac{ye^xdx - e^xdy}{y^2}$

والآن سنستعرض بعض الامثلة لتوضيح ذلك

مثال (١) : حل المعادلة

$$ydx - xdy + (1+x^2)dx + x^2 \sin ydy = 0$$

الحل : بالقسمة على x^2 نحصل على

$$\frac{ydx - xdy}{x^2} + \frac{1+x^2}{x^2}dx + \sin ydy = 0$$

أو

$$-\frac{xdy - ydx}{x^2} + \left(\frac{1}{x^2} + 1\right)dx + \sin ydy = 0$$

باستخدام الجدول السابق نحصل على

$$-d\left(\frac{y}{x}\right) + \left(1 + \frac{1}{x^2}\right)dx + \sin ydy = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$-\frac{y}{x} + x - \frac{1}{x} - \cos y = c \Rightarrow -y + x^2 - 1 - x \cos y = cx$$

حيث C ثابت اختياري .

مثال (٢) : حل المعادلة

$$y(2xy + e^x)dx = e^x dy$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$2xdx + \frac{ye^x dx - e^x dy}{y^2} = 0$$

$$2xdx + d\left(\frac{e^x}{y}\right) = 0$$

أو

وبالتكامل نحصل على

$$x^2 + e^x / y = c \Rightarrow yx^2 + e^x = cy$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$y \sin 2x dx = (1 + y^2 + \cos^2 x) dy$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$-2y \sin x \cos x dx + \cos^2 x dy + (1 + y^2) dy = 0$$

$$d(y \cos^2 x) + (1 + y^2) dy = 0 \quad \text{أى}$$

وبالتكامل نحصل على

$$y \cos^2 x + y + y^3 / 3 = c$$

مثال (٤) : حل المعادلة

$$(x^3 + xy^2 + a^2 y) dx + (y^3 + yx^2 - a^2 x) dy = 0$$

الحل : باعادة ترتيب المعادلة

$$x(x^2 + y^2) dx + y(x^2 + y^2) dy + a^2 (y dx - x dy) = 0$$

$$x dx + y dy + a^2 \left(\frac{y dx - x dy}{x^2 + y^2} \right) = 0 \quad \text{أى أن}$$

$$x dx + y dy + a^2 d \left(\tan^{-1} \frac{x}{y} \right) = 0$$

بالتكامل نحصل على

$$x^2 + y^2 + 2a^2 \tan^{-1} \left(\frac{x}{y} \right) = c$$

مثال (٥) : حل المعادلة

$$x^2 \left(\frac{dy}{dx} \right) + xy = \sqrt{1 - x^2 y^2}$$

الحل : بأعادة ترتيب المعادلة نحصل على

$$\frac{xdy + ydx}{\sqrt{1-x^2y^2}} - \frac{dx}{x} = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$\sin^{-1}(xy) - \ln x = c$$

قاعدة (٢) : إذا كانت المعادلة التفاضلية $Mdx + Ndy = 0$ متجانسة وأن $Mx + Ny \neq 0$ فإن $1/(Mx + Ny)$ يكون عامل المكاملة .

البرهان : نعيد كتابة $Mdx + Ndy$ فيكون لدينا

$$Mdx + Ndy = \frac{1}{2} \left\{ (Mx + Ny) \left(\frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} \right) + (Mx - Ny) \left(\frac{dx}{x} - \frac{dy}{y} \right) \right\}$$

وبالتالى

$$\frac{Mdx + Ndy}{Mx + Ny} = \frac{1}{2} \left\{ \left(\frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} \right) + \frac{Mx - Ny}{Mx + Ny} \left(\frac{dx}{x} - \frac{dy}{y} \right) \right\} \quad (1)$$

وحيث أن $Mdx + Ndy = 0$ معادلة متجانسة فإن M و N يكونان من نفس الدرجة فى x و y وعلى ذلك يمكن أن نكتب $\frac{Mx - Ny}{Mx + Ny}$ تساوى دالة فى $\frac{x}{y}$ أى تساوى $f\left(\frac{x}{y}\right)$ مثلاً .

وباستخدام هذا مع المعادلة (1) فنحصل على

$$\begin{aligned} \frac{Mdx + Ndy}{Mx + Ny} &= \frac{1}{2} \left\{ \left(\frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} \right) + f\left(\frac{y}{x}\right) \left(\frac{dx}{x} - \frac{dy}{y} \right) \right\} \\ &= \frac{1}{2} \{ d(\ln(xy)) + f(e^{\ln x/y}) d\left(\ln \frac{x}{y}\right) \} \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2} \left\{ d(\ln xy) + g\left(\ln \frac{x}{y}\right) d\left(\ln \frac{x}{y}\right) \right\}$$

$$[\text{وذلك بافتراض } f(e^{\ln(x/y)}) = g\left(\ln \frac{x}{y}\right)]$$

$$= d\left\{ \frac{1}{2} \ln xy + \frac{1}{2} \int g\left(\ln \frac{x}{y}\right) d\left(\ln \frac{x}{y}\right) \right\}$$

مثبتاً أن $1/(Mx+Ny)$ عامل مكاملة للمعادلة التفاضلية المتجانسة $Mdx + Ndy = 0$.

مثال (١) : حل المعادلة

$$(x^2y - 2xy^2)dx - (x^3 - 3x^2y)dy = 0$$

الحل : من الواضح ان هذه المعادلة متجانسة وبمقارنتها مع $Mdx + Ndy = 0$ نجد أن $M = x^2y - 2xy^2, N = -(x^3 - 3x^2y)$ وعلى ذلك

$$Mx + Ny = x(x^2y - 2xy^2) - y(x^3 - 3x^2y) = x^2y^2 \neq 0$$

وعلى ذلك يكون $1/x^2y^2$ عامل مكاملة وعلى ذلك

$$\left(\frac{1}{y} - \frac{2}{x}\right)dx - \left(\frac{x}{y^2} - \frac{3}{y}\right)dy = 0$$

وهي معادلة تامة ويكون حلها هو

$$\frac{x}{y} - 2\ln x - 3\ln y = c$$

حيث c ثابت اختياري.

قاعدة (٣) : إذا كانت المعادلة $Mdx + Ndy = 0$ على الصورة $f_1(xy)ydx + f_2(xy)xdy = 0$ فإن $1/(Mx - Ny)$ يكون عامل المكاملة شريطة $Mx - Ny \neq 0$.

البرهان : نفترض أن المعادلة

$$Mdx + Ndy = 0 \quad (1)$$

لها الصورة

$$f_1(xy) ydx + f_2(xy) xdy = 0 \quad (2)$$

بمقارنة (1) ، (2) نجد أن

$$\frac{M}{yf_1(xy)} = \frac{N}{xf_2(xy)} = \mu \quad (\text{مثلا})$$

والذي يؤدي إلى

$$M = \mu y f_1(xy), N = \mu x f_2(xy) \quad (3)$$

وباعادة كتابة $Mdx + Ndy$ على الصورة

$$Mdx + Ndy = \frac{1}{2} \left\{ (Mx + Ny) \left(\frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} \right) + (Mx - Ny) \left(\frac{dx}{x} - \frac{dy}{y} \right) \right\}$$

أى

$$\frac{Mdx + Ndy}{Mx - Ny} = \frac{1}{2} \left\{ \frac{Mx + Ny}{Mx - Ny} \left(\frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} \right) + \left(\frac{dx}{x} - \frac{dy}{y} \right) \right\}$$

$$= \frac{1}{2} \left\{ \frac{f_1(xy) + f_2(xy)}{f_1(xy) - f_2(xy)} d(\ln xy) + d \left(\ln \frac{x}{y} \right) \right\}$$

$$= \frac{1}{2} \left\{ f(xy) d(\ln(xy)) + d \left(\ln \frac{x}{y} \right) \right\}$$

$$\left[\frac{f_1(xy) + f_2(xy)}{f_1(xy) - f_2(xy)} = f(xy) \right]$$

[بافتراض]

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{2} \left\{ f(e^{\ln xy}) d(\ln xy) + d \left(\ln \frac{x}{y} \right) \right\} \\
&= \frac{1}{2} \left\{ g(xy) d(\ln xy) + d \left(\ln \frac{x}{y} \right) \right\}, \quad f(e^{\ln xy}) = g(\ln(xy)) \quad \text{حيث} \\
&= d \left\{ \frac{1}{2} \ln \frac{x}{y} + \frac{1}{2} \int g(\ln xy) d(\ln xy) \right\}
\end{aligned}$$

وهذا يثبت أن $Mx - Ny$ عامل مكاملة للمعادلة $Mdx + Ndy = 0$.
 مثال (١) : حل المعادلة

$$(xy \sin xy + \cos xy) y dx + (xy \sin xy - \cos xy) x dy = 0$$

الحل : بمقارنة هذه المعادلة مع $Mdx + Ndy = 0$ نجد أن

$$M = y(xy \sin xy + \cos xy), N = x(xy \sin xy - \cos xy)$$

وعلى ذلك فإن المعادلة المعطاه على الصورة

$$f_1(xy) y dx + f_2(xy) x dy = 0$$

وأيضاً

$$\begin{aligned}
Mx - Ny &= xy(xy \sin xy + \cos xy) - xy(xy \sin xy - \cos xy) \\
&= 2xy \cos xy \neq 0
\end{aligned}$$

وبذلك يكون عامل المكاملة

$$\frac{1}{Mx - Ny} = \frac{1}{2xy \cos xy}$$

وعلى ذلك بضرب المعادلة (١) في $1/(2xy \cos xy)$ نحصل على

$$\frac{1}{2} (y \tan xy + \frac{1}{x}) dx + \frac{1}{2} (x \tan xy - \frac{1}{y}) dy$$

وهي معادلة تامة وتحل كما سبق ويكون حلها هو

$$\ln \sec xy + \ln(x / y) = \ln c$$

$$x / y \sec xy = c \quad \text{أى}$$

قاعدة (٤) : إذا كان $\frac{1}{N} \left\{ \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right\}$ دالة في x فقط ولتكن $f(x)$ ،

فإن $e^{\int f(x) dx}$ يكون عامل المكاملة للمعادلة التفاضلية $Mdx + Ndy = 0$

البرهان : ليكن لدينا المعادلة

$$Mdx + Ndy = 0 \quad (1)$$

وليكن

$$\frac{1}{N} \left\{ \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right\} = f(x)$$

وبالتالى

$$Nf(x) = \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \quad (2)$$

بضرب طرفى (1) فى $e^{\int f(x) dx}$ فنجد أن

$$M_1 dx + N_1 dy = 0 \quad (3)$$

حيث

$$M_1 = M e^{\int f(x) dx}, \quad N_1 = N e^{\int f(x) dx} \quad (4)$$

ومن (4) نحصل على

$$\frac{\partial M_1}{\partial y} = \frac{\partial M}{\partial y} e^{\int f(x) dx} \quad (5)$$

$$\frac{\partial N_1}{\partial x} = \frac{\partial N}{\partial x} e^{\int f(x) dx} + N e^{\int f(x) dx} f(x)$$

$$= e^{\int f(x) dx} \left\{ \frac{\partial N}{\partial x} + N f(x) \right\}$$

$$= e^{\int f(x) dx} \left(\frac{\partial N}{\partial x} + \frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right)$$

(باستخدام (2) - أى أن

$$\frac{\partial N_1}{\partial x} = e^{\int f(x) dx} \frac{\partial M}{\partial y} \quad (6)$$

من (5) ، (6) نجد أن $\frac{\partial M_1}{\partial y} = \frac{\partial N_1}{\partial x}$ مثبتاً أن $M_1 dx + N_1 dy = 0$ يجب

أن تكون معادلة تامة وبالتالي فإن $e^{\int f(x) dx}$ هو معامل المكاملة للمعادلة (1) كما هو مطلوب .

مثال (1) : حل المعادلة

$$(x^2 + y^2 + x) dx + xy dy = 0$$

الحل : لدينا

$$(x^2 + y^2 + x) dx + xy dy = 0 \quad (1)$$

وبالمقارنة مع $M dx + N dy = 0$ نجد أن

$$M = x^2 + y^2 + x, N = xy \quad (2)$$

وبالتالى

$$\frac{\partial M}{\partial y} = 2y, \frac{\partial N}{\partial x} = y \quad (3)$$

فتكون

$$\frac{1}{N} \left(\frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x} \right) = \frac{1}{xy} (2y - y) = \frac{1}{x}$$

وهذا التعبير دالة في x فقط . ويكون عامل المكاملو للمعادنة (1) مساويا

$$e^{\int f(x)dx} = e^{\int \frac{1}{x}dx} = e^{\ln x} = x$$

وبضرب (1) في x فنحصل على

$$(x^3 + xy^2 + x^2)dx + x^2ydy = 0$$

والتي يجب أن تكون معادلة تامة ويكون حلها هو

$$\frac{x^4}{4} + (x^2y^2)/2 + (x^3/3) = c/12$$

أى

$$3x^4 + 6x^2y^2 + 4x^3 = c$$

قاعدة (٥) : إذا كان $\frac{1}{M} \left(\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right)$ دالة في y فقط ولتكن $f(y)$ ،

فإن $e^{\int f(y)dy}$ يكون عامل المكاملة للمعادنة $Mdx + Ndy = 0$.

البرهان : مشابه لقاعدة (4)

مثال (١) : حل المعادلة

$$(2xy^4e^y + 2xy^3 + y)dx + (x^2y^4e^y - x^2y^2 - 3x)dy = 0 \quad (1)$$

الحل : بمقارنة (1) مع $Mdx + Ndy = 0$ فنجد أن

$$M = 2xy^4e^y + 2xy^3 + y, N = x^2y^4e^y - x^2y^2 - 3x$$

وعلى ذلك

$$\frac{\partial M}{\partial y} = 8xy^3e^y + 2xy^4e^y + 6xy^2 + 1$$

$$\frac{\partial N}{\partial x} = 2xy^4e^y - 2xy^2 - 3$$

وبالتالى

$$\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} = (2xy^4e^y - 2xy^2 - 3) - (8xy^4e^y + 2xy^4e^y + 6xy^4 + 1)$$

وعلى ذلك

$$\frac{1}{M} \left(\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) = -\frac{4}{y}$$

وهى دالة فى y فقط وعلى ذلك يكون عامل التكامل للمعادلة (1) هو

$$e^{\int \frac{-4}{y} dy} = \frac{1}{y^4} \text{ . وبضرب المعادلة (1) فى } \frac{1}{y^4} \text{ فنجد أن}$$

$$[2xe^y + \left(\frac{2x}{y}\right) + (1/y^3)]dx + \{x^2e^y - (x^2/y^2) - 3(x/y^4)\}dy = 0$$

ويكون حلها هو

$$x^2e^y + x^2/y + x/y^3 = c$$

٢-٨ المعادلة التفاضلية الخطية Linear differential equation

تعريف : يقال أن المعادلة التفاضلية خطية من الرتبة الأولى إذا أمكن كتابتها على الصورة

$$(dy/dx) + Py = Q \quad (1)$$

حيث P ، Q ثوابت أو دوال فى x فقط (وليس فى y)

طريقة حل المعادلة الخطية :

نفترض أن R (وهى دالة فى x فقط) هى عامل المكاملة للمعادلة (1) . وبضرب المعادلة (1) فى R نحصل على

$$R \frac{dy}{dx} + RPy = RQ \quad (2)$$

التي يجب أن تكون معادلة تامة . نفترض أننا نرغب في جعل الطرف الأيسر هو معامل تفاضلي لحاصل ضرب . ولكن الحد $R \left(\frac{dy}{dx} \right)$ يمكن أن نحصل عليه فقط من تفاضل حاصل الضرب Ry . وعلى ذلك

$$R \frac{dy}{dx} + RPy = \frac{d}{dx}(Ry) \quad (2)$$

أى

$$R \frac{dy}{dx} + RPy = R \frac{dy}{dx} + y \frac{dR}{dx} \quad (3)$$

أى

$$\frac{dR}{R} = Pdx$$

وبالتكامل نحصل على $\ln R = \int Pdx$ (بأخذ ثابت التكامل يساوى صفراً للتسهيل). وعلى ذلك يكون $R = e^{\int Pdx}$ عامل المكاملة للمعادلة (1) ويمكن كتابة (2) على الصورة

$$\frac{d}{dx}(Ry) = RQ, \quad d(Ry) = RQdx$$

وبالتكامل

$$Ry = \int RQdx + c$$

أى

$$ye^{\int Pdx} = \int (Qe^{\int Pdx})dx + c$$

وهو حل المعادلة التفاضلية الخطية (1) .

ملحوظة (1) : نتذكر مايلي

$$e^{\ln A} = A \quad , \quad e^{m \ln A} = A^m, e^{-m \ln A} = 1/A^m$$

ملحوظة (٢) : في بعض الاحيان قد لا تكون المعادلة (1) خطية في y ولكن يمكن كتابتها بحيث تكون خطية في x حيث x متغير تابع و y متغير مستقل وتكون المعادلة على الصورة

$$\frac{dx}{dy} + P_1 x = Q_1$$

حيث P_1 ، Q_1 دوال في y فقط

ويكون عامل المكاملة هو $e^{\int P_1 dy}$ ويكون الحل هو

$$x e^{\int P_1 dy} = \int \left(Q_1 e^{\int P_1 dy} \right) dy + c$$

مثال (١) : حل المعادلة

$$x \cos x \frac{dy}{dx} + y (x \sin x + \cos x) = 1$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} + \left(\tan x + \frac{1}{x} \right) y = \frac{\sec x}{x}$$

ويكون عامل المكاملة $I.F.$ هو

$$I.F. = e^{\int \left(\tan x + \frac{1}{x} \right) dx} = e^{\ln \sec x + \ln x} = x \sec x$$

ويكون الحل المطلوب هو

$$yx \sec x = \int \sec^2 x dx + c \Rightarrow yx \sec x = \tan x + c$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$(1-x^2) \frac{dy}{dx} + 2xy = x \sqrt{1-x^2}$$

الحل : نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} + \frac{2x}{1-x^2} y = \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$$

بالمقارنة مع $\frac{dy}{dx} + P(x)y = Q(x)$ فيكون $P = \frac{2x}{1-x^2}$ وعلى ذلك

$$\int P dx = \int \frac{2x}{1-x^2} dx = -\ln(1-x^2)$$

وعلى ذلك يكون عامل المكاملة $I.F.$

$$I.F = e^{\int P dx} = \frac{1}{1-x^2}$$

ويكون حل المعادلة المطلوب هو

$$\frac{y}{1-x^2} = \int \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} \cdot \frac{1}{1-x^2} dx$$

بوضع $t = 1-x^2$ ، $dt = -2x dx$ فتحصل على

$$\frac{y}{1-x^2} = -\frac{1}{2} \int t^{-3/2} dt + c = t^{-1/2} + c$$

$$\frac{y}{1-x^2} = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} + c$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$(x + 2y^3) \frac{dy}{dx} = y$$

الحل : من الممكن كتابة المعادلة على الصورة $dx/dy + P_1 x = Q_1$

$$\frac{dx}{dy} = \frac{x + 2y^3}{y} , \quad \frac{dx}{dy} - \frac{1}{y} x = 2y^2$$

فيكون لدينا

$$e^{-\ln y} = 1/y \quad \text{ويكون عامل التكامل هو} \quad \int P_1 dy = -\int \frac{1}{y} dy = -\ln y$$

ويكون الحل المطلوب هو $\frac{x}{y} = \int 2y^2 \left(\frac{1}{y} \right) dy + c$

أى $\frac{x}{y} = y^2 + c$

مثال (٤) : حل المعادلة

$$(1 + y^2)dx = (\tan^{-1} y - x)dy$$

الحل : يمكن كتابة المعادلة على الصورة

$$\frac{dx}{dy} + \frac{x}{1+y^2} = \frac{\tan^{-1} y}{1+y^2}$$

وعلى ذلك

$$\int P_1 dy = \int \frac{1}{1+y^2} dy = \tan^{-1} y$$

ويكون عامل التكامل هو

$$I.F = e^{\int P_1 dy} = e^{\tan^{-1} y}$$

ويكون الحل المطلوب

$$xe^{\tan^{-1} y} = \int e^{\tan^{-1} y} \cdot \frac{\tan^{-1} y}{1+y^2} dy$$

بوضع $t = \tan^{-1} y$ أى $dt = \frac{dy}{1+y^2}$ وعلى ذلك بالتكامل بالتجزئ نحصل على

$$xe^{\tan^{-1} y} = te^t - e^t + c$$

$$= e^{\tan^{-1} y} (\tan^{-1} y - 1) + c \Rightarrow x = \tan^{-1} y - 1 + ce^{-\tan^{-1} y}$$

مثال (٥) : حل المعادلة

$$x(1-x^2)dy + (2x^2y - y - ax^3)dx = 0$$

الحل : نكتب المعادلة على الصورة

$$x(1-x^2)\frac{dy}{dx} + y(2x^2-1) = ax^3$$

أى

$$\frac{dy}{dx} + \frac{2x^2-1}{x(1-x^2)}y = \frac{ax^2}{1-x^2} \quad (1)$$

بالمقارنة مع $\frac{dy}{dx} + P(x)y = Q(x)$ نجد أن

$$P = \frac{2x^2-1}{x(1-x^2)} = -\frac{1}{x} - \frac{1}{2(x+1)} - \frac{1}{2(x-1)}, Q = \frac{ax^2}{1-x^2} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \int p dx &= \int \left[\frac{-1}{x} - \frac{1}{2(x+1)} - \frac{1}{2(x-1)} \right] dx \\ &= - \left[\ln x + \frac{1}{2} \ln(x+1) + \frac{1}{2} \ln(x-1) \right] \\ &= - \left[\ln x + \frac{1}{2} \ln(x^2-1) \right] = \ln \left[x \sqrt{x^2-1} \right]^{-1} \end{aligned}$$

وبالتالى فإن

$$I.F = e^{\int p dx} = e^{\ln(x \sqrt{x^2-1})^{-1}} = [x \sqrt{x^2-1}]^{-1}$$

وعلى ذلك يكون حل المعادلة (1) هو

$$y(I.F) = \int Q.(I.F)dx + c$$

$$\begin{aligned}
\frac{y}{x\sqrt{x^2+1}} &= \int \frac{ax^2}{1-x^2} \cdot \frac{1}{x\sqrt{x^2-1}} dx + c \\
&= c - a \int \frac{x dx}{(x^2-1)^{3/2}} \\
&= c - \frac{a}{2} \int \frac{dt}{t^{3/2}} \quad [t = x^2 - 1 \text{ يوضع}] \\
&= c - \frac{a}{2} \int \left[\frac{t^{-1/2}}{-1/2} \right] = c + \frac{a}{\sqrt{t}} = c + \frac{a}{\sqrt{x^2-1}} \\
y &= cx\sqrt{x^2-1} + ax
\end{aligned}$$

٢-٩ معادلات قابلة للاختزال للمعادلة الخطية :

(أ) يمكن اختزال المعادلة التفاضلية التي على الصورة

$$f'(y) \frac{dy}{dx} + Pf(y) = Q \quad (1)$$

حيث P, Q ثوابت أو دوال في x فقط إلى الصورة الخطية كما يلي :
نضع $v = f(y)$ وعليه فإن

$$f(y) \frac{dy}{dx} = \frac{dv}{dx}$$

وعلى ذلك تؤول المعادلة (1) إلى

$$\frac{dv}{dx} + Pv = Q \quad (2)$$

حيث أنها معادلة خطية في v ويمكن الحصول على حلها كما سبق فيكون عامل المكاملة $I.F. = e^{\int P dx}$ ويكون حلها $ve^{\int P dx} = \int Qe^{\int P dx} dx + c$

ثم نضع $f(y)$ بدلا من v ونحصل على الحل بدلالة x, y .

ملحوظة (١) : بالمثل يمكن حل المعادلة التي على الصورة

$$f'(x) \frac{dx}{dy} + P_1 f(x) = Q_1$$

حيث P_1 ، Q_1 ثوابت أو دوال في y ، بنفس الطريقة السابقة وذلك بوضع $v = f(x)$.

مثال (١) : حل المعادلة

$$\frac{dx}{dy} + x \sin 2y = x^3 \cos^2 y$$

الحل : بقسمة المعادلة على $\cos^2 y$ نحصل على

$$\sec^2 y \frac{dy}{dx} + 2x (\tan y) = x^3$$

بوضع $v = \tan y$ فإن $\sec^2 y \frac{dy}{dx} = \frac{dv}{dx}$ وعليه فإن المعادلة تتحول إلى

$$\frac{dv}{dx} + 2xv = x^3$$

ويكون عامل المكاملة $I.F = e^{\int 2x dx} = e^{x^2}$ ويكون حلها

$$v e^{x^2} = \int x^3 e^{x^2} dx + c$$

بوضع $x^2 = t$ ، $2x dx = dt$ فيؤول التكامل إلى

$$v e^{x^2} = \frac{1}{2} \int t e^t dt + c$$

وبالتكامل بالتجزئ

$$c = \frac{1}{2} [t e^t - \int e^t dt] + c = \frac{1}{2} (t e^t - e^t) + c$$

$$\tan y e^{x^2} = \frac{1}{2}(e^{x^2})(x^2 - 1) + c \quad \Rightarrow \quad \tan y = (1/2)(x^2 - 1) + c e^{-x^2}$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$\frac{dy}{dx} = e^{x-y} (e^x - e^y)$$

الحل : نكتب المعادلة على الصورة

$$\frac{dy}{dx} + e^x = e^{2x} e^{-y} \quad \text{أو} \quad \frac{dy}{dx} = e^{2x} e^{-y} - e^x$$

بالقسمة على e^{-y} نحصل على

$$e^y \frac{dy}{dx} + e^x e^y = e^{2x}$$

بوضع $v = e^y$ ، $\frac{dv}{dx} = e^y \frac{dy}{dx}$ ونؤول المعادلة إلى

$$\frac{dv}{dx} + e^x v = e^{2x}$$

ويكون عامل المكاملة

$$I.F = e^{\int P dx} = e^{\int e^x dx} = e^{e^x}$$

ويكون الحل هو

$$v e^{e^x} = \int e^{2x} e^{e^x} dx + c = \int e^x e^{e^x} e^x dx + c$$

بوضع $t = e^x$ فإن $\frac{dt}{dx} = e^x$ وعلى ذلك يكون لدينا

$$\begin{aligned} v e^{e^x} &= \int t e^t dt + c = t e^t - \int 1 e^t + c \\ &= t e^t - e^t + c = e^t (t - 1) + c \end{aligned}$$

وبالتالى يكون الحل هو

$$e^y e^{e^x} = e^{e^x} (e^x - 1) + c \Rightarrow e^y = e^x - 1 + ce^{-e^x}$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$\frac{dz}{dx} + \frac{z}{x} \ln z = \frac{z}{x^2} (\ln z)^2$$

الحل : بالقسمة على $z (\ln z)^2$ نحصل على

$$\frac{1}{z (\ln z)^2} \frac{dz}{dx} + \frac{1}{x (\ln z)} = \frac{1}{x^2}$$

$$\frac{dv}{dx} = \frac{-1}{(\ln z)^2 z} \frac{dz}{dx} \quad \text{بوضع } v = \frac{1}{\ln z} \text{ نجد أن}$$

وبالتالى فإن المعادلة تؤول إلى

$$-\frac{dv}{dx} + \frac{1}{x} v = \frac{1}{x^2} \Rightarrow \frac{dv}{dx} - \frac{1}{x} v = -\frac{1}{x^2}$$

ويكون عامل التكامل $I.F = e^{-\int \frac{1}{x} dx} = 1/x$ ويكون الحل هو

$$\frac{1}{x} v = \int \frac{-1}{x^3} dx = \frac{1}{2x^2} + c \Rightarrow \frac{1}{x (\ln z)} = \frac{1}{2x^2} + c$$

(ب) معادلة برنولى (Bernoulli's)

هى المعادلة التى على الصورة

$$\frac{dy}{dx} + Py = Qy^n, \quad n \neq 1, 0 \quad (1)$$

حيث P, Q ثوابت أو دوال فى x فقط .

بالقسمة على y^n فنأخذ المعادلة (1) على الصورة

$$y^{-n} \frac{dy}{dx} + P y^{1-n} = Q \quad (2)$$

بوضع $v = y^{1-n}$ ويكون $\frac{dv}{dx} = (1-n)y^{-n} \frac{dy}{dx}$ أى أن

$$y^{-n} \frac{dy}{dx} = \frac{1}{1-n} \frac{dv}{dx}$$

$$\frac{1}{1-n} \frac{dv}{dx} + Pv = Q \quad \text{وتأخذ المعادلة الصورة}$$

$$\frac{dv}{dx} + P(1-n)v = Q(1-n) \quad \text{أو}$$

ويكون عامل التكامل

$$I.F = e^{\int P(1-n)dx} = e^{(1-n) \int Pdx}$$

ويكون الحل هو

$$v e^{(1-n) \int Pdx} = \int Q e^{(1-n) \int Pdx} dx + c$$

$$y^{1-n} e^{(1-n) \int Pdx} = \int Q e^{(1-n) \int Pdx} dx + c$$

ملحوظة : يمكن تأخذ معادلة برنولى للصورة

$$\frac{dx}{dy} + P_1 x = Q_1 x^n$$

حيث P_1 ، Q_1 ثوابت أو فى y فقط ويمكن حل هذا النوع بنفس الطريقة السابقة

مثال (١) : حل المعادلة

$$x \frac{dy}{dy} + y = y^2 \ln x$$

الحل : نكتب المعادلة على الصورة

$$y^{-2} \frac{dy}{dx} + \frac{1}{x} y^{-1} = \frac{1}{x} \ln x \quad (1)$$

بوضع $v = y^{-1}$ فإن $\frac{dv}{dx} = -y^{-2} \frac{dy}{dx}$ فإن المعادلة تتحول إلى

$$-\frac{dv}{dx} + \frac{1}{x} v = \frac{1}{x} \ln x \Rightarrow \frac{dv}{dx} - \frac{1}{x} v = -\frac{1}{x} \ln x$$

ويكون عامل التكامل $I.F$ لهذه المعادلة هو

$$I.F = e^{-\int \frac{1}{x} dx} = e^{-\ln x} = 1/x$$

وبالتالي يكون حل المعادلة الأصلية هو

$$vx^{-1} = \int -x^{-2} \ln x dx + c$$

أى

$$y^{-1} x^{-1} = -(\ln x) \frac{x^{-1}}{-1} - \int \frac{1}{x} \cdot \frac{x^{-1}}{-1} dx + c$$

أى

$$\frac{1}{y} = (\ln x) + 1 + cx$$

مثال (٢) : حل

$$\frac{dy}{dx} - y \tan x = -y^2 \sec x$$

أو

$$\cos x dy = (\sin x - y) y dx$$

الحل : بالقسمة على y^2 فتحصل على

$$y^{-2} \frac{dy}{dx} - \tan x y^{-1} = -\sec x$$

وبوضع $v = y^{-1}$ فنجد أن $\frac{dv}{dx} = -y^{-2} \frac{dy}{dx}$ وتؤول المعادلة إلى

$$-\frac{dv}{dx} - (\tan x)v = -\sec x \Rightarrow \frac{dv}{dx} + (\tan x)v = \sec x$$

ويكون عامل المكاملة هو $e^{\int \tan x dx} = e^{\ln \sec x} = \sec x$

ويكون حل المعادلة المعطاه هو

$$v \sec x = \tan x + c \Rightarrow y^{-1} \sec x = \tan x + c$$

٢-١٠ - أمثلة متنوعة

مثال (١) : حل المعادلة التفاضلية

$$\frac{dy}{dx} = \sqrt{y-x}$$

الحل : بوضع $v^2 = y-x$ ومنها نجد أن $\frac{dy}{dx} = 1 + 2v \frac{dv}{dx}$ وتؤول المعادلة المعطاه إلى

$$1 + 2v \frac{dv}{dx} = v \Rightarrow \frac{dx}{dv} = 2v / (v-1)$$

أي أن

$$dx = \left[\frac{2(v-1)+2}{v-1} \right] dv = \left(2 + \frac{2}{v-1} \right) dv$$

وبالتكامل نحصل على

$$x + c = 2v + 2 \ln(v-1) = 2\sqrt{(y-x)} + 2 \ln(\sqrt{y-x} - 1)$$

مثال (٢) : حل المعادلة

$$\frac{x dx + y dy}{x dy - y dx} = \sqrt{\frac{a^2 - x^2 - y^2}{x^2 + y^2}}$$

الحل : باستخدام الاحداثيات القطبية

$$x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, r^2 = x^2 + y^2, y/x = \tan \theta$$

من هذه العلاقات نجد أن

$$2x dx + 2y dy = 2r dr \quad \text{أو} \quad x dx + y dy = r dr$$

$$\frac{xdy - ydx}{x^2} = \sec^2 \theta d\theta \Rightarrow xdy - ydx = r^2 d\theta$$

وبالتالى نؤول المعادلة إلى

$$\frac{r dr}{r^2 d\theta} = \left(\frac{a^2 - r^2}{r^2} \right)^{\frac{1}{2}} \Rightarrow d\theta = \frac{dr}{\sqrt{a^2 - r^2}}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\theta + c = \sin^{-1}(r/a) \Rightarrow r = a \sin(\theta + c)$$

أى

$$\sqrt{x^2 + y^2} = a \sin(c + \tan^{-1} y/x)$$

مثال (٣) : حل المعادلة

$$(y^2 + x^2 - a^2 x) dx + (y^2 + x^2 - b^2 y) dy = 0$$

الحل : نكتب المعادلة على الصورة

$$(x^2 + y^2)(xdx + ydy) - a^2 x^2 dx - b^2 y^2 dy = 0$$

$$\frac{1}{2}(x^2 + y^2)(2xdx + 2ydy) - a^2 x^2 dx - b^2 y^2 dy = 0$$

بوضع $z^2 = x^2 + y^2$ فنحصل على

$$\frac{1}{2} z dz - a^2 x^2 dx - b^2 y^2 dy = 0$$

وبالتكامل

$$\frac{z^2}{4} - \frac{a^2x^3}{3} - \frac{b^2y^3}{3} = c/12 \Rightarrow 3z^2 - 4(a^2x^3 + b^2y^3) = c$$

$$3(x^2 + y^2)^2 - 4(a^2x^3 + b^2y^3) = c$$

مثال (٤) : حل المعادلة

$$(a^2 - 2xy - y^2)dx = (x + y)^2 dy$$

الحل : نكتب المعادلة على الصورة

$$[(a^2 + x^2) - (x^2 + 2xy + y^2)]dx = (x + y)^2 dy$$

أو

$$(a^2 + x^2)dx = (x + y)^2(dx + dy)$$

(بوضع $x + y = z$ ، $(a^2 + x^2)dy = z^2 dz$ وبالتكامل

$$a^2x + \frac{x^3}{3} = \frac{z^3}{3} + \frac{c}{3} \Rightarrow 3a^2x + x^3 = z^3 + c$$

$$3a^2x + x^3 = (x + y)^3 + c \Rightarrow 3a^2x - 3x^2y - 4xy^2 - y^3 = c$$

مثال (٥) : اثبت أن المعادلة

$$(4x + 3y + 1)dx + (3x + 2y + 1)dy = 0$$

تمثل عائلة قطوع مكافئة لها الخطان التقاربيين $2x + y + 1 = 0$ ، $x + y = 0$

الحل : لدينا المعادلة

$$(4x + 3y + 1)dx + (3x + 2y + 1)dy = 0 \quad (1)$$

بالمقارنة مع $Mdx + Ndy = 0$ فنجد أن

$$M = 4x + 3y + 1, \quad N = 3x + 2y + 1$$

وكذلك $\partial M / \partial y = \partial N / \partial x = 3$

وبذلك تكون المعادلة (1) تامة ويكون حلها هو

$$2x^2 + 3xy + x + y^2 + y + c = 0 \quad (2)$$

وبمقارنة (2) مع المعادلة القياسية للقطوع المخروطية

$$ax^2 + 2hxy + by^2 + 2gx + 2fy + c = 0$$

فنجد أن $a=2, h=3/2, b=1, h^2 - ab = \frac{9}{4} - 2$ وهذا يثبت أن (2) تمثل

معادلة قطع مكافئ. وحيث أن معادلة القطع المكافئ تختلف عن خطية التقاربين بثابت وعلى ذلك فإن معادلة الخطين التقريبيين للقطع المكافئ (2) يمكن أن تكون

$$2x^2 + 3xy + y^2 + x + y + k = 0 \quad (3)$$

حيث k ثابت . وبمقارنة (3) بمعادلة الخطين المستقيمين

$$ax^2 + 2hxy + by^2 + 2gx + 2fy + c = 0$$

$$a=2, h=3/2, b=1, g=1/2, f=1/2, c=k \quad \text{حيث}$$

والشرط لكي تمثل (3) خطين مستقيمين هو

$$abc + 2fgh - af^2 - bg^2 - ch^2 = 0$$

$$2k + 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{2} - 2 \cdot \frac{1}{4} - 1 \cdot \frac{1}{4} - k - \frac{9}{4} = 0 \quad \text{أى}$$

أى $k = 0$. وبالتالي تكون معادلة الخطين التقريبيين هو

$$2x^2 + 3xy + y^2 + x + y = 0$$

$$(2x + y)(x + y) + (x + y) = 0 \quad \text{أو}$$

$$(x + y)(2x + y + 1) = 0 \quad \text{أى}$$

الذى يبين أن $x + y = 0$ ، $2x + y + 1 = 0$ هما الخطان التقريبيين .

تمارين

١- حل المعادلة التفاضلية التالية :

- 1) $(e^x + 1)ydy = (y + 1)e^x dx$
- 2) $x\sqrt{1+y^2}dx + y\sqrt{1+x^2}dx = 0$
- 3) $(e^x + 1)\cos x dx + e^x \sin x dy = 0$
- 4) $(x^2 - yx^2)dy + (y^2 + xy^2)dx = 0$
- 5) $(1-x^2)(1-y)dx = xy(1+y)dy$
- 6) $y - x \frac{dy}{dx} = 3(1+x^2 \frac{dy}{dx})$
- 7) $\sec^2 x \tan y dx + \sec^2 y \tan x dy = 0$
- 8) $dy/dx = e^{x+y}, y(1) = 1$
- 9) $dy/dx = e^{x+y} + x^2 e^{x^3+y}$
- 10) $3e^x \tan y dx + (1-e^x)\sec^2 y dy = 0$
- 11) $(x+y)^2 \frac{dy}{dx} = a^2$
- 12) $\frac{dy}{dx} = \sin(x+y) + \cos(x+y)$
- 13) $(x+y)(dx - dy) = dx + dy$
- 14) $\frac{dy}{dx} = \frac{4x+6y+5}{2x+3y+4}$
- 15) $(x-y-2)dx - (2x-2y-3)dy = 0$
- 16) $\sin^{-1}\left(\frac{dy}{dx}\right) = x+y$
- 17) $\frac{dy}{dx} = \frac{x-y+3}{2x-2y+5}$

٢- حل المعادلات التالية

- 1) $x \cos(y/x)(ydx + xdy) = y \sin\left(\frac{y}{x}\right)(xdy - ydx)$
- 2) $(2\sqrt{xy} - x)dy + ydx = 0$
- 3) $(x^2 - y^2)dy = 2xydx$
- 4) $y^2 dx + (xy + x^2)dy = 0$
- 5) $x^2 y dx - (x^3 + y^3)dy = 0$
- 6) $x(x-y)dy + y^2 dx = 0$
- 7) $x^2 dy + y(x+y)dy = 0$

$$8) (x^3 - 3xy^2)dx = (y^3 - 3x^2y)dy \quad 9) (x^3 - 2y^3)dx + 3xy^2dy = 0$$

$$10) \frac{dy}{dx} = (xy^2 - x^2y)/x^3 \quad 11) \frac{dy}{dx} = \frac{x + 2y + 3}{2x + 3y + 4}$$

$$12) \frac{dy}{dx} = (y - x - 1)/(y + x + 5) \quad 13) \frac{dy}{dx} = \frac{2x + 2y - 2}{3x + y - 5}$$

$$14) (x + 2y - 2)dx + (2x - y + 3)dy = 0$$

$$15) (3y + 7x + 7)dx / dy - 3x + 3)dy = 0$$

٣- حل المعادلات

$$1) (x + 2y - 2)dx + (2x - y + 3)dy = 0$$

$$2) (2ax + by)ydx = (ax + 2by)x dy = 0$$

$$3) (x^2 - ay)dx = (ax - y^2)dy$$

$$4) dy / dx = (2x - y)/(x + 2y - 5)$$

$$5) (x^2 + y^2 + a^2)ydy + (x^2 + y^2 - a^2)x dx = 0$$

$$6) (e^y + 1)\cos x dx + e^y \sin x dy = 0$$

$$7) x(x^2 + 3y^2)dx + y(y^2 + 3x^2)dy = 0$$

$$8) (3x^2 + 6xy^2)dx - (x + y)^2 dy = 0$$

$$9) y \sin 2x dx - (1 + y^2 + \cos^2 x)dy = 0$$

$$10) (x^2 - 4xy - 2y^2)dx + (y^2 - 4xy - 2x^2)dy = 0$$

٤- حل المعادلات التالية

$$1) x^2 y dx - (x^3 + y^3) dy = 0 \quad 2) (x^4 + y^4) dx - xy^3 dy = 0$$

$$3) y^2 dx + (x^2 - xy - y^2) dy = 0 \quad 4) (x^2 + y^2) dx - 2xy dy = 0$$

$$5) (x^3 - 2xy^2) dx + (2xy^2 - x^3) dy = 0$$

$$1- e^y dx + (xe^y + 2y) dy = 0 \quad 2- x dx + y dy + (x^2 + y^2) dy$$

$$3- x dy - y dx = (x^2 + y^2) dx \quad 4- y dx - x dy + \ln x = 0$$

$$5- e^{2y} + 2(xe^{2y} - y) dy = 0$$

$$6- y(2x^2 y + e^x) dx + (e^x + y^3) dy = 0$$

$$7- (x^3 e^x - my^2) dx + mxy dy = 0$$

$$8- x dy - y dx = xy^2 dx, yx^2 + 2x = 2cy$$

$$9- y + \cos y + b/(2\sqrt{x}) dx + (x - x \sin y - 1) dy = 0,$$

$$10- x dx + y dy = m(x dy - y dx)$$

(تنويه : ضع المعادلة على الصورة $(d(x^2 + y^2) = 2mx^2 d(y/x))$)

$$11- (x^3 y^3 + x^2 y^2 + xy + 1) y dx + (x^3 y^3 - x^2 y^2 - xy - 1) x dy = 0$$

$$12- y(1 - xy) dx - x(1 + xy) dy = 0,$$

$$13- y(1 + xy) dx + x(1 - xy) dy = 0,$$

$$14- (xy^2 + 2x^2 y^3) dx + (x^2 y - x^3 y^2) dy = 0$$

$$15- (x^4 y^4 + x^2 y^2 + xy) y dx + (x^4 y^4 - x^2 y^2 + xy) x dy = 0$$

$$16- (x^2 + y^2 + 2x) dx + 2y dy = 0 \quad 17- (x^3 - 2y^2) dx + 2xy dy = 0$$

$$18- (x^2 + y^2) dx - 2xy dy = 0 \quad 19- (x^2 + y^2 - 1) dx - 2xy dy = 0$$

$$20- (xy^2 - x^2)dx + (3x^2y^2 + x^2y - 2x^3 + y^2)dy = 0$$

$$21- (xy^3 + y)dx + 2(x^2y^2 + x + y^4)dy = 0$$

$$22- (y^4 - 2y)dx + (xy^3 + 2y^4 - 4x)dy = 0$$

٥- حل المعادلات التفاضلية التالية

$$i) \sin x (dy / dx) + 3y = \cos x$$

$$ii) x(1-x^2)dy + (2x^2y - y - ax^2)dx = 0$$

$$iii) (1+x^2)\frac{dy}{dx} + ye^{\tan^{-1}x}$$

$$iv) \frac{dy}{dx} + y \cot x = 2 \cos x$$

$$v) \frac{dy}{dx} + y \tan x - \sec x = 0$$

$$vi) (1+y^2) + (x - e^{\tan^{-1}y})\frac{dy}{dx} = 0$$

$$vii) \frac{dy}{dx} - y \tan x = e^x \sec x$$

$$viii) y \ln y dx + (x - \ln y)dy = 0$$

$$ix) (x + 3y + 2)\frac{dy}{dx} = 1$$

$$x) \sec x \frac{dy}{dx} = y + \sin x$$

٦- حل المعادلات التفاضلية التالية

$$i) \sin y \frac{dy}{dx} = \cos y (1 - \cos y)$$

$$ii) \frac{dy}{dx} + \frac{1}{x} \tan y = \frac{1}{x^2} \tan y \sin y$$

$$iii) \frac{dy}{dx} + 1 = e^{x-y}$$

$$iv) \frac{dy}{dx} - \frac{\tan y}{1+x} = (1+x)e^x \sec y$$

$$v) (x^2 + y^2 + 2x)dx + 2ydy = 0$$

$$vi) \frac{dy}{dx} - 2y \tan x = y^2 \tan^2 x$$

$$\text{vii)} \quad xy - \frac{dy}{dx} = y^3 e^{-x^2}$$

$$\text{vii)} \quad \frac{dy}{dx} = x^3 y^3 - xy$$

$$\text{x)} \quad \frac{dy}{dx} + \frac{xy}{1-x^2} = x\sqrt{y}$$

$$\text{xi)} \quad x \frac{dy}{dx} + y = x^3 y^6$$

٧- حل المعادلات

$$\text{i)} \quad (1-x^2 y^2)dx = xdy$$

$$\text{ii)} \quad \frac{dy}{dx} - x \tan(y-x) = 1$$

٨- اثبت ان المعادلة

$$(12x + 7y + 1)dx + (2x + dy + 1)dy = 0$$

تمثل عائلة منحنيات لها خطان تقريبان $3x + 2y - 1 = 0$ ، $2x + y + 1 = 0$

٩- اثبت أن $1/(x+y+1)^4$ هي عامل المكاملة للمعادلة

$$(2xy - y^2 - y)dx + (2xy - x^2 - x)dy = 0$$

ثم اوجد المعادلة $(xy + (x+y+1)^2 = 0)$

الباب الثالث

تطبيقات على المعادلات التفاضلية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى

Applications on linear first order differential equations.

٣-١ مقدمة: قبل التعرض لهذه التطبيقات نسرد بعض المفاهيم الرياضية والهندسية حيث تستخدم هذه المفاهيم.

أ - النظام الديكارتي

$$(١) \text{ طول تحت العمود } = y \frac{dy}{dx} \quad (٢) \text{ طول تحت المماس } = y \frac{dx}{dy}$$

$$(٣) \text{ طول المماس } = \frac{y \sqrt{1 + (dy/dx)^2}}{dy/dx} = y \left\{ 1 + \left(\frac{dx}{dy} \right)^2 \right\}^{1/2}$$

$$(٤) \text{ طول العمود } = y \sqrt{1 + (dy/dx)^2}$$

وكل منها مقيمة عند النقطة (x_1, y_1)

(٥) معادلة العمود عند النقطة (x_1, y_1) هو

$$(y - y_1)(dy/dx) + (x - x_1) = 0$$

(٦) معادلة المماس عند (x_1, y_1) هو

$$(x - x_1)(dy/dx) = (y - y_1)$$

(٧) طول العمود الساقط من (x_1, y_1) على المستقيم $ax + by + c = 0$ هو

$$(ax_1 + by_1 + c) / \sqrt{a^2 + b^2}$$

(٨) ψ هي الزاوية التي يصنعها الاتجاه الموجب لمماس المنحنى عند (x, y) مع المحور x

$$(٩) \text{ إنحدار (ميل) المماس للمنحنى المعطى. } dy/dx = \tan \psi$$

(١٠) زاوية تقاطع منحنين عند (x_1, y_1) هي $\tan^{-1} \frac{(m_1 - m_2)}{1 + m_1 m_2}$ حيث m_2, m_1

هي قيم dy/dx عند (x_1, y_1) للمنحنين على الترتيب

(١١) العلاقة بين الاحداثيات القطبية والديكارتية

$$(i) r^2 = x^2 + y^2, \tan \theta = y/x, (ii) x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$$

(١٢) نصف قطر الانحناء (النقوس) ρ يساوي

$$[1 + (dy/dx)^2]^{3/2} / (d^2y/dx^2)$$

حيث $1/\rho$ يمثل الانحناء.

ب- النظام القطبي

(١) r = طول متجه نصف القطر، θ = الزاوية الاتجاهية

(٢) طول تحت المماس القطبي $= r^2 \frac{d\theta}{dr}$

(٣) طول تحت العمود القطبي $= \frac{dr}{d\theta}$

(٤) ϕ = الزاوية بين المماس ومتجه نصف القطر (radius vector) عند اى نقطة (r, θ)

$$\tan \phi = r(d\theta/dr) \quad (٥)$$

(٦) طول العمود الساقط من نقطة الأصل على المماس عند النقطة (r, θ) يساوي $\ell = r \sin \phi$

(٧) زاوية تقاطع منحنين عند (r, θ) هي $\tan^{-1} \left(\frac{n_1 - n_2}{1 + n_1 n_2} \right)$ حيث n_2, n_1

هي قيم $r \frac{d\theta}{dr}$ عند النقطة (r, θ) للمنحنين على الترتيب.

ملحوظة: إذا كانت A تتناسب مع B فإن $A = KB$ وإذا كان A يتناسب مع $1/B$ فإن $AB = K$ ، ثابت وسوف نعطي أمثلة مستخدمين هذه المفاهيم.

مثال (١): اوجد معادلة المنحنى الذى طول تحت العمودى الديكارتى له يتناسب مع مربع معكوس احدثه السينى.

الحل: لدينا طول تحت المماس يتناسب مع $1/x^2$ وبالتالى يساوى $K(x^{-2})$ ، حيث K ثابت ، أو

$$\left(y \frac{dx}{dy} \right) x^2 = K \Rightarrow x^2 dx = K dy / y$$

وبالتكامل نحصل على $\frac{1}{3}x^3 = K \ln y + c$. وهى معادلة المنحنى المطلوب أو يمكن كتابتها على الصورة $y = c_1 e^{(x^3/3K)}$

مثال (٢): اوجد معادلة المنحنيات التى يصنع مماسها زاوية $\frac{\pi}{4}$ مع القطع الزائد $xy = c$

الحل: الزاوية المطلوبة

$$\frac{\pi}{4} = \tan^{-1} \left(\frac{m_1 - m_2}{1 + m_1 m_2} \right)$$

أو $\tan \frac{\pi}{4} = \frac{m_1 - m_2}{1 + m_1 m_2}$ حيث $m_1 = dy/dx$ للعائلة المطلوبة عند (x, y) ، m_2 قيمة dy/dx للمنحنى الثانى $xy = c$ وتساوى $-c/x^2$ (حيث $y = \frac{c}{x}$ تعطى $\frac{dy}{dx} = -c/x^2$) وبالتعويض نحصل على

$$1 = \frac{\frac{dy}{dx} + \frac{c}{x^2}}{1 - \frac{c}{x^2} \cdot \left(\frac{dy}{dx} \right)} \Rightarrow 1 - \left(\frac{c}{x^2} \frac{dy}{dx} \right) = \frac{dy}{dx} + \frac{c}{x^2}$$

أى

$$\left(1 + \frac{c}{x^2} \right) \frac{dy}{dx} = 1 - \frac{c}{x^2} \Rightarrow dy = \frac{x^2 - c}{x^2 + c} dx$$

أو

$$dy = \left[\frac{x^2 + c - 2c}{x^2 + c} \right] dx = \left[1 - \frac{2c}{x^2 + c} \right] dx$$

وبالتكامل نجد أن

$$y = x - 2c(1/\sqrt{c}) \tan^{-1}(x/\sqrt{c}) + c_1$$

أى

$$y = x - 2\sqrt{c} \tan^{-1}(x/\sqrt{c}) + c_1$$

حيث c_1 ثابت إختياري.

مثال (٣): اثبت ان المنحنى الذى تكون فيه الزاوية بين المماس ومنتجه نصف القطر عند أى نقطة تساوى نصف الزاوية الاتجاهية هو منحنى الكاردويد (Cardoid).

الحل: لدينا

$$\phi = \frac{\theta}{2} \Rightarrow \tan \phi = \tan \frac{\theta}{2} \Rightarrow r \frac{d\theta}{dr} = \tan \frac{\theta}{2}$$

$$\frac{dr}{r} = \cot \frac{\theta}{2} d\theta \quad \text{وبفصل المتغيرات نجد أن}$$

$$\text{وبالتكامل نحصل} \quad \ln r = 2 \ln(\sin \frac{\theta}{2}) + \ln c \quad \text{أى أن}$$

$$r = c \sin^2(\theta/2) \Rightarrow r = (c/2)(1 - \cos \theta)$$

$$r = c'(1 - \cos \theta), \quad c' = c/2$$

وهذه المعادلة تمثل منحنى الكاردويد (المنحنى القلبي).

مثال (٤): اوجد المنحنى الذى له مجموع مقلوبى منتجه نصف القطر وتحت المماس القطبى يكون ثابتا

$$\text{الحل: مقلوب تحت المماس القطبى هو} \quad \left(r^2 \frac{d\theta}{dr} \right)^{-1} = \frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\theta}$$

لدينا

$$\therefore \frac{1}{r} + \frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\theta} = K \Rightarrow d\theta = \frac{dr}{r(Kr-1)}, \quad K \text{ ثابت}$$

$$\Rightarrow d\theta = \left(\frac{K}{Kr-1} - \frac{1}{r} \right) dr$$

وبالتكامل

$$\theta + c = \ln[(Kr-1)/r]$$

أى

$$Kr-1 = re^{c+\theta} \Rightarrow Kr-1 = c_1 re^{\theta}, \quad c_1 = e^c$$

وهو المطلوب

٢-٣ المعادلة اللوجستية Logistic equation

ليكن $x(t)$ كثافة التعداد (Population) عند الزمن t وأيضا ليكن b و d معدل الميلاد والوفاة أى أن b و d هما عددي المواليد والوفيات (per individual) لوحدة الزمن. فيكون لدينا المعادلة (معادلة مالثوس (Malthus

$$\frac{dx}{dt} = bx - dx = (b-d)x = ax \quad (1)$$

حيث a, d, b ثوابت. وبالتكامل نحصل على

$$x(t) = x(0)e^{at} \quad (2)$$

وبالتالى يزداد التعداد لسيا إذا كان $a > 0$ ويقل لسيا إذا كان $a < 0$ ويبقى ثابتا إذا كانت $a = 0$.

وعموما ليكن b دالة مطردة التناقص فى x ، d دالة مطردة التزايد فى x وبالتالى تكون a دالة مطردة التناقص فى x ، أى أن

$$\frac{dx}{dt} = x [b(x) - d(x)] = xa(x) \quad (3)$$

حيث

$$b'(x) < 0, \quad d'(x) > 0, \quad a(x) < 0$$

وينتج لدينا الحالات الخاصة عندما

$$b(x) = b_1 - b_2 x, \quad d(x) = d_1 + d_2 x, \quad b(x) - d(x) = a - cx$$

وبالتالي

$$a = b_1 - d_1, \quad c = b_2 + d_2 \quad (4)$$

حيث $b_1, b_2, d_1, d_2, a > 0$

سوف نفترض

$$x \leq b_1 / b_2 \quad (5)$$

أما إذا كان $x > b_1 / b_2$ نأخذ معدل المواليد مساوياً للصفر. ومن (3)، (4) نحصل على

$$\frac{dx}{dt} = x(a - cx) \Rightarrow \left(\frac{1}{x} + \frac{c}{a - cx} \right) dx = a dt \quad (6)$$

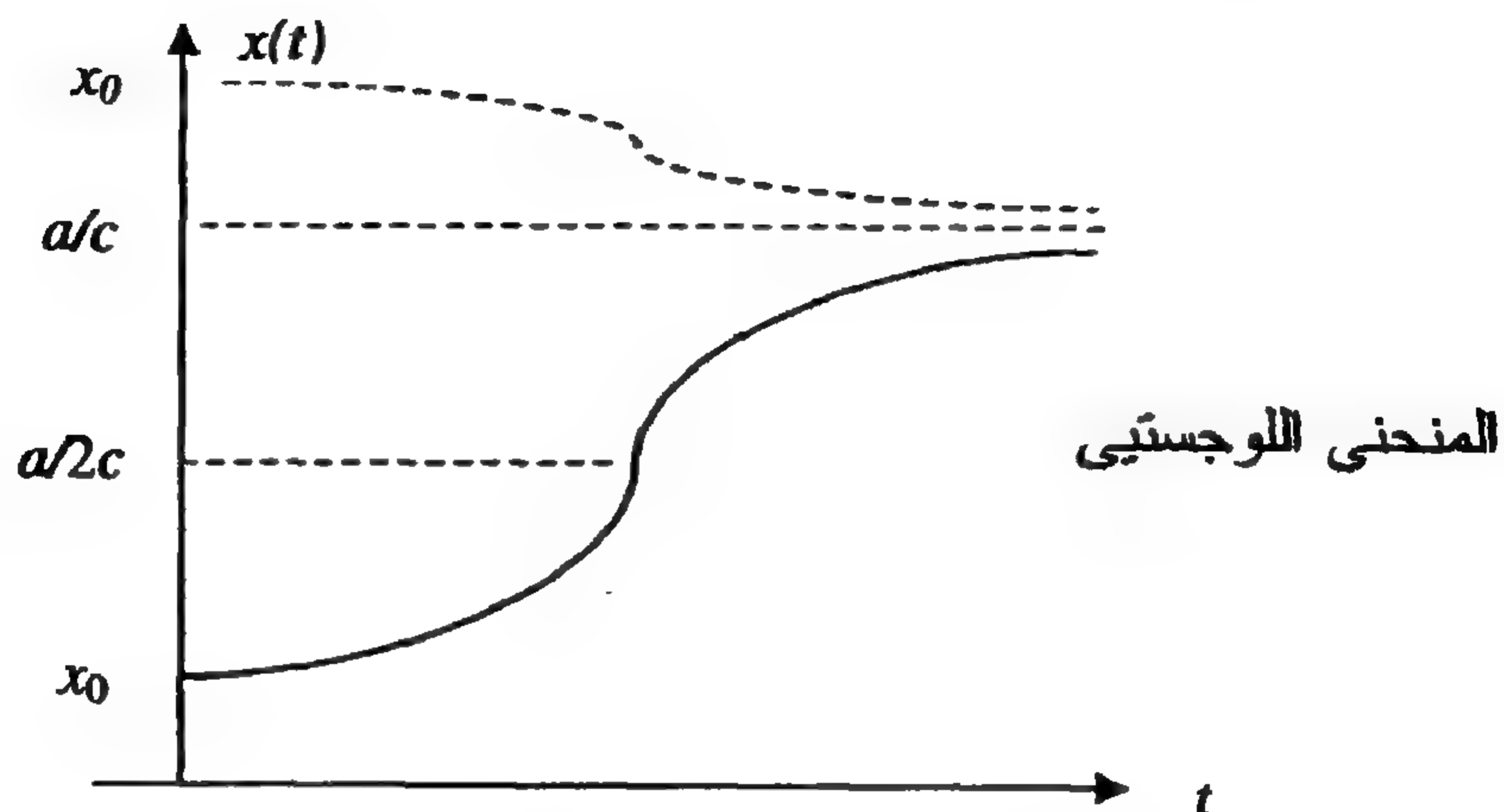
بالتكامل نحصل على

$$\ln \frac{x(t)}{a - cx(t)} = at + \ln \frac{x(0)}{a - cx(0)} \quad (7)$$

$$\Rightarrow x(t) = \frac{a/c}{1 + \left(\frac{a/c}{x(0)} - 1 \right) e^{-at}}$$

وبالتالي عندما $t \rightarrow \infty$ فإن $x(t) \rightarrow a/c$.

إذا كان $x(0) < a/c$ فإن $\frac{dx}{dt}$ تكون دائماً موجبة وإن $x(t)$ تزداد إلى حجم التعداد a/c وإذا كان $x(0) > a/c$ فإن $\frac{dx}{dt}$ تكون دائماً سالبة وإن $x(t)$ تتناقص إلى a/c كما في الشكل



ويكون حجم التعداد النهائي في أي حالة هو a/c ،
حيث

$$\frac{a}{c} = \frac{b_1 - d_1}{b_2 + d_2} < \frac{b_1}{b_2} \quad (9)$$

عند $x(0) < a/c$ فإن الشرط (5) يتحقق دائماً ويبقى دائماً معدل المواليد موجباً. وبالتالي سوف نفترض أن $x(0) < a/c$.

بإشتقاق (6) نحصل على

$$\frac{d^2x}{dt^2} = a - 2cx = 2c \left(\frac{a}{2c} - x \right) \quad (10)$$

إذا كان $x(0) < \frac{a}{2c}$ فإن $\frac{dx}{dt}$ تزداد عندما تتغير x من $x(0)$ إلى $\frac{a}{2c}$ وتتناقص عندما تتغير x من $\frac{a}{2c}$ إلى $\frac{a}{c}$. $\frac{dx}{dt}$ تتغير من دالة تزايدية إلى

دالة تناقصية عند $x = \frac{a}{2c}$ ، $\frac{d^2x}{dt^2}$ تتلاشى عندما $x = \frac{a}{2c}$. وبالتالي توجد نقطة انقلاب في منحنى نمو التعداد (population growth) عندما يصل إلى نصف حجم التعداد النهائي.

من (8) نجد أن نقطة الانقلاب تحدث عند الزمن

$$t_1 = \frac{1}{a} \left(\ln \left(\frac{a/c}{x(0)} - 1 \right) \right) \quad (11)$$

إذا كان $x(0) > \frac{a}{2c}$ فإنه لا توجد نقطة انقلاب.

ملحوظة: أبسط صورة للمعادلة اللوجستية هي

$$\frac{dx}{dt} = Kx$$

ويحدد الثابت K من شروط المسألة.

مثال (١): إذا كان تعداد السكان يتضاعف خلال ٥٠ سنة. فمتى يكون تعداد السكان ثلاثة أضعاف ، تحت الافتراض أن معدل النمو يتناسب مع تعداد السكان
الحل: ليكن عدد السكان x عند الزمن t و x_0 هو عدد السكان عند $t = 0$.
وبالتالي فإن

$$\frac{dx}{dt} \propto x \Rightarrow \frac{dx}{dt} = Kx \quad (1)$$

حيث K ثابت التناسب. من (1) نحصل على

$$\frac{dx}{dt} = Kx \Rightarrow \int \frac{dx}{x} = \int K dt \Rightarrow \ln x - \ln c = Kt$$

$$\ln(x/c) = Kt \Rightarrow x = ce^{Kt}$$

من الافتراض عند $t = 0$ فإن $x = x_0$ وبالتالي $x = 2x_0$ عند $t = 50$ وعلى ذلك فإن

$$2x_0 = x_0 e^{50K} \Rightarrow 50K = \ln 2 \Rightarrow K = (\ln 2)/50$$

لنفترض العدد يتضاعف ثلاث مرات عند الزمن t_1 فيكون

$$3x_0 = x_0 e^{Kt_1} \Rightarrow Kt_1 = \ln 3 \Rightarrow t_1 = \frac{1}{K} \ln 3 = 50 \frac{\ln 3}{\ln 2}$$

وبالتالى فإن t_1 بالسنوات يعطى من

$$t_1 = 50 \frac{.47712}{.30103} = 78.25$$

مثال (٢): عدد البكتريا في مجتمع خميرة (yeast) تنمو بمعدل يتناسب مع العدد الموجود في نفس اللحظة. إذا كان عدد سكان هذه المستعمرة من الخمائر يتضاعف ٣ مرات في ساعه واحدة. أوجد عدد البكتريا التى تكون موجودة بعد 5 ساعات.

الحل: نفترض أن عدد البكتريا الموجودة هي x_0 عند الزمن $t=0$ ويكون عددها x عند الزمن t (ساعة). وعلى ذلك فإن

$$\frac{dx}{dt} \propto x \Rightarrow \frac{dx}{dt} = Kx \Rightarrow x = ce^{Kt} \quad (1)$$

(بفصل المتغيرات). ومن الافتراض عند $t=0$ ، فإن $x = x_0$ أى أن من (1) $x_0 = c$ وعلى ذلك فإن

$$x = x_0 e^{Kt} \quad (2)$$

عند $t=1$ فإن $x = 3x_0$ وعليه من (2) نحصل على

$$3x_0 = x_0 e^K \Rightarrow e^K = 3 \quad (3)$$

لنفترض أن $x = x_1$ عند $t=5$ فإننا نحصل على

$$x_1 = x_0 e^{5K} = x_0 (e^K)^5 = x_0 3^5$$

وعلى ذلك نتوقع أن للبكتريا ستزداد 3^5 مرة في نهاية 5 ساعات.

٣-٣ تطبيقات فيزيائية

مثال (١): طبقا لقانون نيوتن للتبريد، المعدل الذى تبرد فيه المادة فى هواء متحرك يتناسب مع الفرق بين درجات حرارة المادة وحرارة الهواء. إذا كانت حرارة الهواء $290 K^0$ وان المادة تبرد من $370 K^0$ إلى $330 K^0$ فى 10 دقائق. أوجد متى تكون حرارة المادة $295 K^0$.

الحل: لتكن درجة حرارة مادة ما هي T عند الزمن t (بالدقائق). فإنه من الافتراض وبتطبيق قانون نيوتن للتبريد نجد أن

$$\frac{dT}{dt} = -\lambda(T - 290) \Rightarrow \frac{dT}{T - 290} = -\lambda dt \quad (1)$$

حيث λ ثابت التناسب. ويتكامل (1) بين $t = 0$ ، $T = 370$ وبين $t = 10$ ، $T = 330$ يكون لدينا

$$\int_{370}^{330} \frac{dT}{T - 290} = -\lambda \int_0^{10} dt \Rightarrow \lambda = \frac{1}{10} \ln(2) \quad (2)$$

بافتراض أنه عند $t = t_1$ تصبح $T = 295$ فيتكامل (1) نحصل على

$$\int_{370}^{295} \frac{dT}{T - 290} = -\lambda \int_0^{t_1} dt \Rightarrow -\lambda t_1 = \ln 5 - \ln 80 \Rightarrow$$

$$\lambda t_1 = \ln 16 \Rightarrow \lambda t_1 = 4 \ln 2 \Rightarrow \frac{1}{10} (\ln 2) t_1 = 4 \ln 2$$

$$\Rightarrow t_1 = 40 \text{ minutes}$$

مثال (٢): يتحرك راكب دراجة بمعدل $4m/sec$. أوقف البدال لتقف الدراجة بعجلة تناقصية (retardation of the cycle) ناتجة عن قوتين، الأولى $(0.08)m/sec^2$ ناتجة من قوة احتكاك أجزاء الدراجة والأخرى نتيجة المقاومة $(0.02 v^2)m/sec^2$ حيث v هي السرعة بالمتر فى الثانية. كم من المسافة يقطعها راكب الدراجة قبل أن يقف ($\ln 5 = 1.6$).

الحل: لنفترض ان الجسم يتحرك من النقطة O (يتحرك على المحور OX) ويصل إلى سرعة v عند النقطة P في الزمن t بحيث أن $OP = x$. لتكن عجلة الجسم المتحرك عند P هي a . وعلى ذلك

$$v = \frac{dx}{dt}, \quad a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = v \frac{dv}{dx} \quad (1)$$

من الافتراض مقدار العجلة التقصيرية تساوى

$$0.08 + 0.02v^2 = 0.02(4 + v^2)$$

$$\Rightarrow v \frac{dv}{dx} = -0.02(4 + v^2) \Rightarrow dx = -\frac{1}{0.02} \frac{v dv}{(4 + v^2)} \quad (2)$$

وبتكامل (2) بين $x = 0$ ، $v = 4 \text{ m/s}$ ، حتى $x = x_1$ ، $v = 0$ يكون لدينا

$$\int_0^{x_1} dx = -\frac{1}{0.04} \int_4^0 \frac{2v dv}{4 + v^2}$$

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{-1}{0.04} \left[\ln(4 + v^2) \right]_4^0 = \frac{-1}{0.04} [\ln 4 - \ln 20] \\ &= \frac{\ln 5}{0.04} = \frac{1.61}{0.04} = 40 \frac{1}{4} \text{ meters} \end{aligned}$$

٣-٤ تطبيقات ميكانيكية:

تسمى دراسة القوى والحركة الناتجة عنها بالكيناتيكا (kinetics) التي وضع اسحاق نيوتن القوانين الأساسية واهمها قانون نيوتن الثانى الذى ينص على: القوى المحصلة المؤثرة على جسم كتلته m تساوى المعدل الزمنى لتغير كمية الحركة وفى حالة الكتلة الثابتة أى

$$F = \frac{d}{dt}(mv) = m \frac{dv}{dt} = ma \quad (1)$$

حيث F هى القوى المحصلة المؤثرة على الجسم، v هى سرعته، (mv) كمية الحركة، a عجلة الجسم. إذا كانت الجاذبية الارضية المؤثرة على الجسم هى g ، فالقوى المؤثرة على الجسم هى قوة الجاذبية الارضية وتساوى mg ، أى

$$ma = -mg \quad (2)$$

ومقاومة الهواء وتعطى بالمقدار $-kv$ (لأن مقاومة الهواء تتناسب مع سرعة الجسم) $k \geq 0$ هو ثابت التناسب ويسمى بمعامل احتكاك الهواء والذي يسمى بالاحتكاك اللزج (viscous friction) وتكون إشارته عكس اتجاه الحركة.

وبالتالى تكون القوى المحصلة المؤثرة على جسم ساقط هي $F = mg - kv$ وعلى ذلك يكون لدينا

$$ma + kv = m \frac{dv}{dt} \Rightarrow \frac{dv}{dt} + \frac{k}{m}v = g \quad (3)$$

كمعادلة لحركة الجسم.

إذا أهملنا مقاومة الهواء أو كانت غير موجودة فإن $k = 0$ وبذلك تؤول المعادلة (3) إلى

$$\frac{dv}{dt} = g \quad (4)$$

وتعرف السرعة النهائية v_t عندما $k > 0$ بالمعادلة

$$v_t = mg / k \quad (5)$$

ملحوظة هامة: المعادلات (3)، (4)، (5) متحققة فقط إذا تحققت الشروط المعطاة. ولا تتحقق هذه المعادلات إذا كانت (مثلا) مقاومة الهواء لا تتناسب مع السرعة ولكن مع مربع السرعة أو إذا أخذ الاتجاه الرأسى إلى أعلى هو الاتجاه الموجب.

مثال (١): اسقطت كتلة من السكون من ارتفاع 15 مترا أعلى مستوى الأرض وبإهمال احتكاك الهواء فمتى تصل الكتلة إلى الأرض وماهى سرعتها.

الحل: نفترض أن الكتلة اسقطت عند الزمن $t = 0$ وإذا كان الارتفاع أعلى

مستوى الأرض فإن $v = \frac{dy}{dt}$ هى سرعة الكتلة وطبقا للقانون (2) فإن

$$m \frac{dv}{dt} = -gm, \quad v(0) = 0, \quad g = 9.8, \quad y(0) = 15$$

وبحل المعادلة $\frac{dy}{dt} = v = -gt$ نحصل على

$$y(t) = 15 - \frac{gt^2}{2}$$

تصل الكتلة إلى الأرض عندما $y = 0$ أى عند $t_1 = \sqrt{\frac{30}{g}} \approx 1.75 \text{ sec}$ وتكون

$$v(t) = -g \sqrt{\frac{30}{g}} \approx 17.1 \text{ m/sec}$$
 سرعتها

ملحوظة: إذا حسبنا احتكاك الهواء فإنه يولد قوى على الكتلة يتناسب في سرعة الكتلة ويكون اتجاهها عكس اتجاه الحركة ومن المعادلة (1) يكون لدينا

$$m \frac{dv}{dt} = -gm - kv \quad (3)$$

حيث k ثابت موجب يسمى بمعامل احتكاك الهواء. وهذا النوع من الاحتكاك يسمى الاحتكاك اللزج.

مثال (٢): اسقطت كتلة $2 - \text{slug}$ من طائرة بسرعة ابتدائية تساوى الصفر إلى اسفل. أوجد $v(t)$ عندما يكون معامل احتكاك الهواء $k = 0.1$

.Pound per foot per second

الحل: فى المعادلة (3) $m = 2$ ، $g = 32.2$ ، $k = 0.1$ ويكون لدينا

$$\frac{dv}{dt} + \frac{k}{m}v = -g , v(0) = 0 \Rightarrow \frac{dv}{dt} + 0.05v = -32.2 , v(0) = 0$$

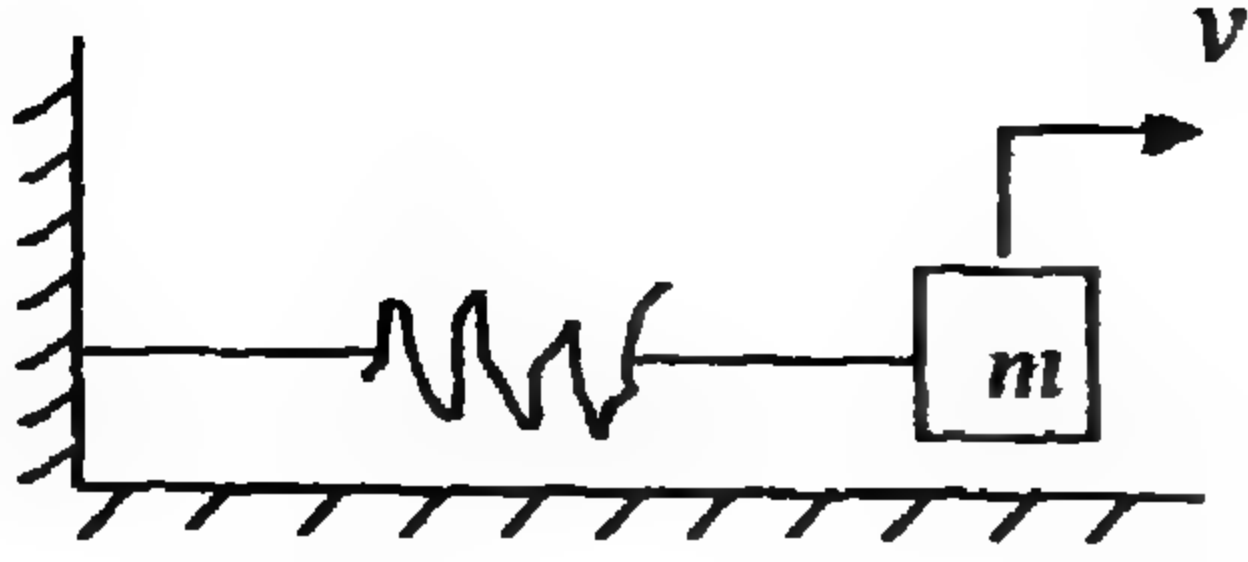
ويكون حلها هو

$$v(t) = -0.644(e^{-0.05t} - 1)$$

ملحوظة: المقدار $e^{-0.05t}$ يتناقص بزيادة t ويؤول إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ وبالتالي لقيم t الكبيرة يكون $v(t) \approx 0.664$. وهذا الثابت يسمى بالسرعة النهائية

(terminal velocity) للجسم

الحركة التوافقية



نعتبر ان نظام كتلة مرتبط بزنبرك.
كما في الشكل

لتكن y هي الازاحة الافقية للكتلة m مقاسة من وضع السكون ويكون الاتجاه الموجب إلى اليمين. فإذا انضغط (إنكمش) أو استطال الزنبرك ينتج عن ذلك قوة ارتداد (restoring) على الكتلة ونفترض أن الزنبرك يحقق قانون هوك أي

تكون قوة استرداد الزنبرك F مساوية ومضادة للقوى المؤثرة على الزنبرك وتتناسب مع الاستطالة (الانكماش) y للزنبرك كنتيجة للقوة المؤثرة أي أن $F = -Ky$ ، حيث K هو ثابت التناسب ويسمى عادة بثابت الزنبرك أو معامل الصلابة (stiffness) وإذا أهملنا قوى الاحتكاك فإنه طبقاً لقانون نيوتن الثاني يكون لدينا

$$Ma = -Ky \quad (5)$$

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2y}{dt^2} = v \frac{dv}{dy} \quad \text{وعلى ذلك يمكن ان نكتب}$$

$$M \frac{dv}{dt} = -Ky \quad \text{أو} \quad Mv \frac{dv}{dy} = -Ky \quad (6)$$

والتي تكافئ معادلة تفاضلية من الرتبة الثانية

$$M \frac{d^2y}{dt^2} = -Ky \quad (7)$$

ولتحديد حل وحيد للمعادلة (6) أو (7) يجب معرفة الوضع الابتدائي y_0 والسرعة v_0 .

ولحل المعادلة (6) نستبدل المتغير t بالمتغير y وبالتالي

$$M \frac{dv}{dy} = \left(M \frac{dv}{dt} \right) \frac{dt}{dy} = -(Ky) \frac{1}{v}$$

$$M \frac{dv}{dy} = -K \frac{y}{v}$$

وهذه المعادلة تحل بفصل المتغيرات فنحصل على

$$M \frac{v^2}{2} + K \frac{y^2}{2} = c, \quad (8)$$

من الواضح أن $c \geq 0$. ولاحظ أن $\frac{Mv^2}{2}$ هي طاقة الحركة (kinetic energy)

للكتلة عندما تكون سرعتها v ، $\frac{Ky^2}{2}$ هي طاقة الوضع (potential energy)

المختزنة في الزنبرك عند إزاحته بمقدار y عن وضع السكون. وتتص العلاقة (8) على أن أي حل للمعادلة (6) أو (7) تكون الطاقة الكلية للنظام ثابتة.

إذا كان $c = 0$ فإن $y = v = 0$ وتكون y في وضع الاتزان

إذا كان $c > 0$ فإننا يمكن أن نكتب (8) على الصورة

$$\frac{dy}{dt} = +\sqrt{\frac{2c}{M} - \frac{Ky^2}{M}} \quad \text{أو} \quad \frac{dy}{dt} = -\sqrt{\frac{2c}{M} - \frac{Ky^2}{M}}$$

وبحل احد المعادلتين نحصل على

$$y = \pm \sqrt{\frac{2c}{K}} \sin \left(\sqrt{\frac{K}{M}} t + d \right) \quad (9)$$

وحيث أن $\pm \sqrt{c}$ ، d ثوابت. فإننا نرى من (9) أن حلول المعادلة (6) تتذبذب حول وضع السكون وحيث أن دالة الجيب دالة دورية لها الدورة 2π .

فإن هذه التذبذبات تكون دورية ولها الدورة T حيث $T \sqrt{\frac{K}{M}} = 2\pi$ أي

$$T = 2\pi \sqrt{M / K}$$

مثال (٣): كما في الشكل السابق ليكن $M = 2Kg$ ، $K = 3 \text{ Newton / m}$. إذا استطال الزنبرك $20cm$ من السكون إلى اليمين ثم ترك. اوجد الحركة الناتجة.

الحل: علينا حل المعادلة

$$\frac{dy}{dt} = v, \quad 2 \frac{dv}{dt} = -3y, \quad y(0) = 0.2, v(0) = 0$$

$$ومن \quad 2 \left(\frac{dv}{dy} \right) = \frac{-3y}{v} \quad نجد أن \quad v^2 + \frac{3}{2} y^2 = c$$

وبالتالى

$$\frac{dy}{dt} = \pm \sqrt{c - \frac{3}{2} y^2} = \pm \sqrt{\frac{3}{2}} \sqrt{\left(\frac{2c}{3} - y^2 \right)}$$

وبفصل المتغيرات نحصل على

$$y = \pm \sqrt{\frac{2c}{3}} \sin \left(\sqrt{\frac{3}{2}} t + d \right) = c_1 \sin \left(\sqrt{\frac{3}{2}} t + d \right)$$

حيث $c_1 = \pm \sqrt{\frac{2c}{3}}$ ثابت اختياري. وحيث أن $y(0) = 0.2$, $y'(0) = 0$ فإن

$$y(0) = c_1 \sin d = 0.2, \quad y'(0) = c_1 \sqrt{\frac{3}{2}} \cos d = 0$$

وعلى ذلك نحتاج إلى $\cos d = 0$ أو $d = \frac{\pi}{2} + n\pi$, n عدد صحيح وللسهولة

نأخذ $n = 0$, $d = \frac{\pi}{2}$ وكذلك نحتاج

$$c_1 \sin d = c_1 \sin \left(\frac{\pi}{2} \right) = 0.2 \Rightarrow c_1 = 0.2$$

ويكون الحل هو

$$y(t) = 0.2 \sin \left(\sqrt{\frac{3}{2}} t + \frac{\pi}{2} \right)$$

ومثال ذلك نرى أن الحل y يذبذب بين $(-0.2, +0.2)$ بطريقة دورية.

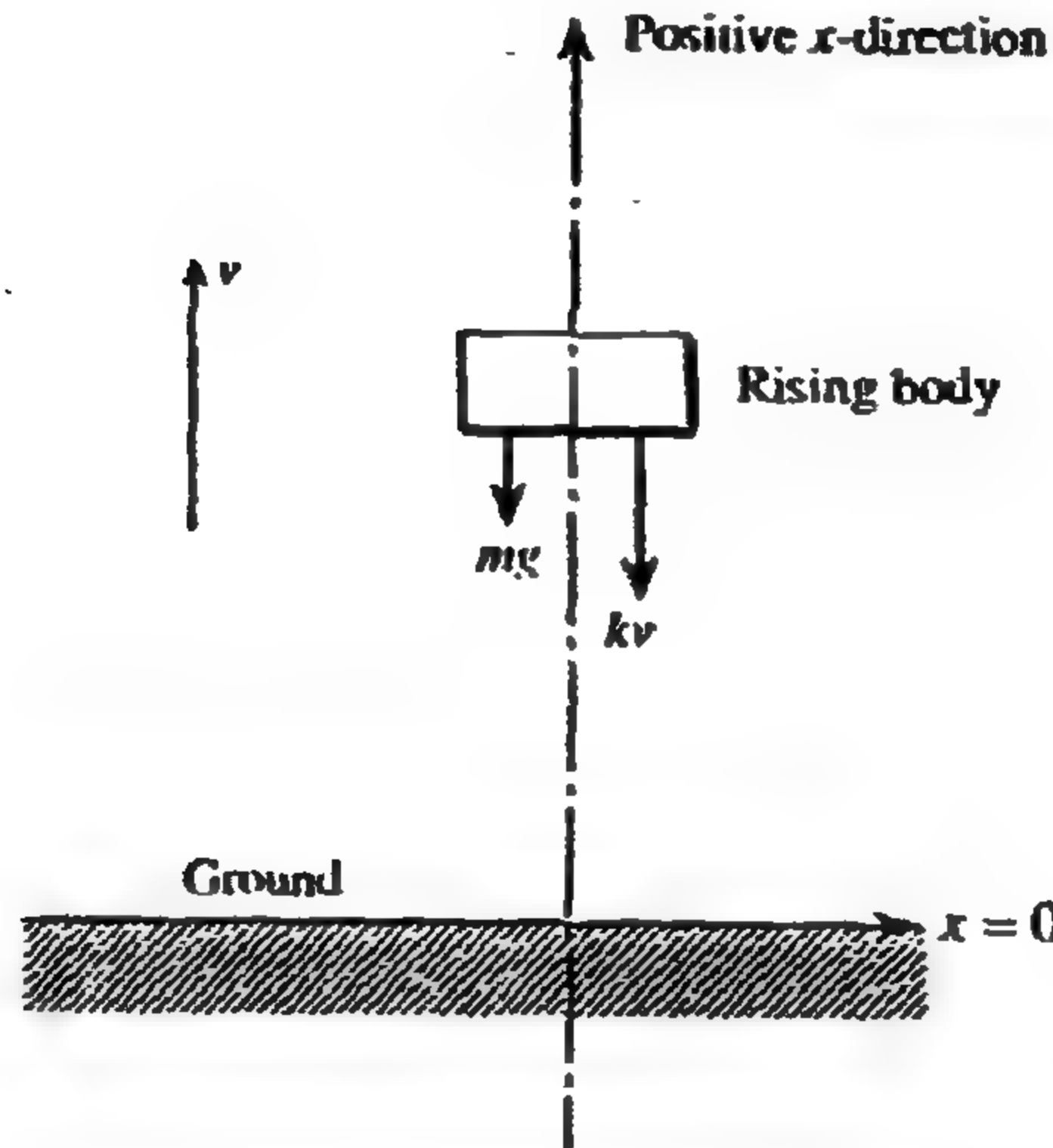
$$2\pi\sqrt{\frac{2}{3}} \equiv 5.13 \text{ ودورة هذا الحل هي}$$

مثال (٤): قذف جسم كتلته m رأسياً إلى أعلى في الهواء بسرعة ابتدائية v_0 فإذا كان الجسم يواجه مقاومة الهواء التي تتناسب مع سرعته. أوجد

(أ) معادلة الحركة في نظام الإحداثيات كما في الشكل

(ب) تعبيراً عن سرعة الجسم عند أي لحظة t

(ج) الزمن الذي يصل فيه لأقصى ارتفاع



الحل: (أ) نظام الإحداثيات هذا يمكن أن تكون المعادلة (4) معادلة الحركة. ولاشتقاق المعادلة المناسبة نلاحظ وجود قوتين قوة الجاذبية وتعطى بالمقدار mg ، قوة مقاومة الهواء وتعطى بالقيمة Kv والتي تقل السرعة. وحيث أن كلا القوتين تؤثر رأسياً إلى أسفل (في الاتجاه السالب) فإن القوة المحصلة على الجسم هي $-mg - Kv$ وباستخدام المعادلة (3) وترتيب الحدود فيها نحصل على

$$\frac{dv}{dt} + \frac{K}{m}v = -g \quad (1)$$

كمعادلة للحركة.

(ب) المعادلة (1) معادلة تفاضلية من الرتبة الأولى ويكون حلها هو $v = ce^{-(K/m)t} - (mg/K)$ وعندما تكون $t = 0$ يكون $v = v_0$ وبالتالي فإن

$c = v_0 + \frac{mg}{K}$ وعلى ذلك تكون سرعة الجسم عند أى لحظة t هي

$$v = \left(v_0 + \frac{mg}{K} \right) e^{-\frac{K}{m}t} - \frac{mg}{K}$$

(جـ) ويصل الجسم لاقصى ارتفاع عندما $v = 0$. وعلى ذلك بوضع $v = 0$ فى المعادلة الاخيرة نحصل على

$$t = \frac{m}{K} \ln \left(1 + \frac{v_0 K}{mg} \right)$$

٣-٥ تركيز السوائل (تحليل الاوعية) Compartment Analysis

يمكن تقسيم العملية الفيزيائية أو البيولوجية إلى عدة مراحل مختلفة. ويمكن وصف العملية الكلية بالتفاعلات بين المراحل المختلفة. وتسمى كل مرحلة غرفة أو بركة (pool) أو مستودع أو وعاء. وان محتويات كل وعاء يفترض أنها مزجت (خلطت) جيداً. وتنتقل المادة من وعاء إلى آخر فينضم الحالى إلى اللاحق ولذلك سميت العملية الكلية بنظام الاوعية. والنظام المفتوح (open) هو الذى فيه مدخلات إلى أو مخرجات من النظام خلال غرفه أو أكثر. والنظام غير المفتوح يقال أنه مغلق (closed) وفى هذا البند سندرس أبسط هذه النظم، نظام الوعاء الواحد.

كما سنتعرض لدراسة النظم فى أكثر من وعاء فى أبواب تالية.



ومعدل الادخال $i(t)$ الذى تدخل فيه المادة النظام، معامل الانتقال الجزئى (fractional transfer) K يبين جزئى المادة فى الوعاء التى استخدمت (حولت) من النظام فى وحدة الزمن. ومن الواضح أن المعدل الذى تتغير فيه الكمية $x(t)$ يعتمد على الفرق بين الادخال والاخراج عند أى زمن t الذى يؤدى إلى المعادلة التفاضلية

$$\frac{dx}{dt} = i(t) - Kx(t) \quad (1)$$

وهي معادلة خطية ولها الحل

$$x(t) = e^{-Kt} \left[\int i(t) e^{Kt} dt + c \right]$$

مثال (١): مستودع يحتوى على 100 جالون من الماء مذاب فيه 50 رطل من الملح. نفترض انه ينساب فيه جالونان من محلول مشبع بالملح كل منهما يحتوى رطل واحد من ملح ذائب يدخلان إلى المستودع كل دقيقة ويتم مزجهما، ويخرج المخلوط الممتزج جيذا من المستودع بمعدل ٢ جالون / دقيقة. اوجد كمية الملح في المستودع عند أى لحظة.

الحل: ليكن x هي عدد ارطال الملح عند نهاية t دقيقة وحيث أن كل جالون من الملح المشبع يدخل الوعاء (المستودع) يحتوى على رطل واحد من الملح، وتعرف أن $i(t) = 2$. ومن الناحية الأخرى $K = \frac{2}{100}$ حيث جالونان من 100 جالون في المستودع يتم خروجهما كل دقيقة. فإن المعادلة (1) تصبح

$$\frac{dx}{dt} = 2 - \frac{2}{100}x$$

والتي حلها

$$x(t) = e^{-\frac{t}{50}} \left[2 \int e^{t/50} dt + c \right] = 100 + ce^{-\frac{t}{50}}$$

عند $t = 0$ يكون لدينا

$$50 = x(0) = 100 + c \Rightarrow c = -50$$

وبالتالى

$$x(t) = 100 - 50e^{-t/50}$$

لاحظ أن x تزداد وتقترب من نسبة الملح إلى الماء في مجرى المخل بزيادة الزمن.

ملحوظة: معامل الانتقال الجزئى K يمكن أن يكون دالة فى الزمن كما فى المثال التالى

مثال (٢): كما فى المثال السابق ينساب ٣ جالون من الماء المشبع كل منهم يحتوى على رطل واحد من الملح تدخل المستودع فى كل دقيقة وبقى المعطيات كما هى. لوجد كمية الملح فى المستودع فى أى زمن t .

الحل: لدينا $i = 3$ ولكن حيث ان كمية الملح المشبع فى الخزان تزداد مع الزمن، فيكون معامل الانتقال الجزئى هو $K = \frac{2}{100+t}$.

وبسط K هو عدد الجالونات التى خرجت من المستودع، ومقام K هو $100+t$ هى عدد الجالونات عند الزمن t وتكون المعادلة التى تصف ذلك هى

$$\frac{dx}{dt} = 3 - \frac{2x}{100+t} \quad (4)$$

والذى يكون حلها هو

$$x(t) = e^{+2 \int \frac{dt}{100+t}} \left[3 \int e^{-2 \int \frac{dt}{100+t}} dt \right] = (100+t) + c(100+t)^{-2}$$

بوضع $t = 0$ فتكون $c = -50(100)^2$ وبالتالى

$$x(t) = 100+t - 50 \left(1 + \frac{t}{100} \right)^{-2}$$

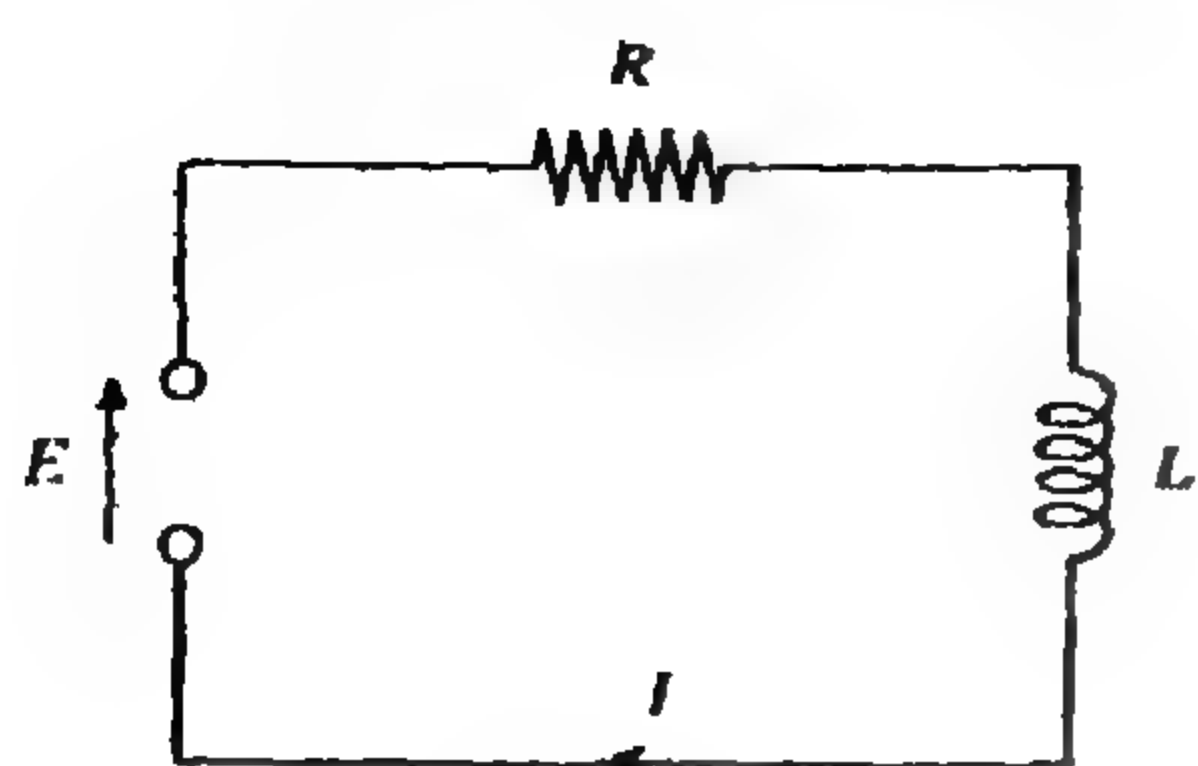
وبعد 100 دقيقة يكون

$$x(100) = 200 - \frac{50}{4} = 187.5$$

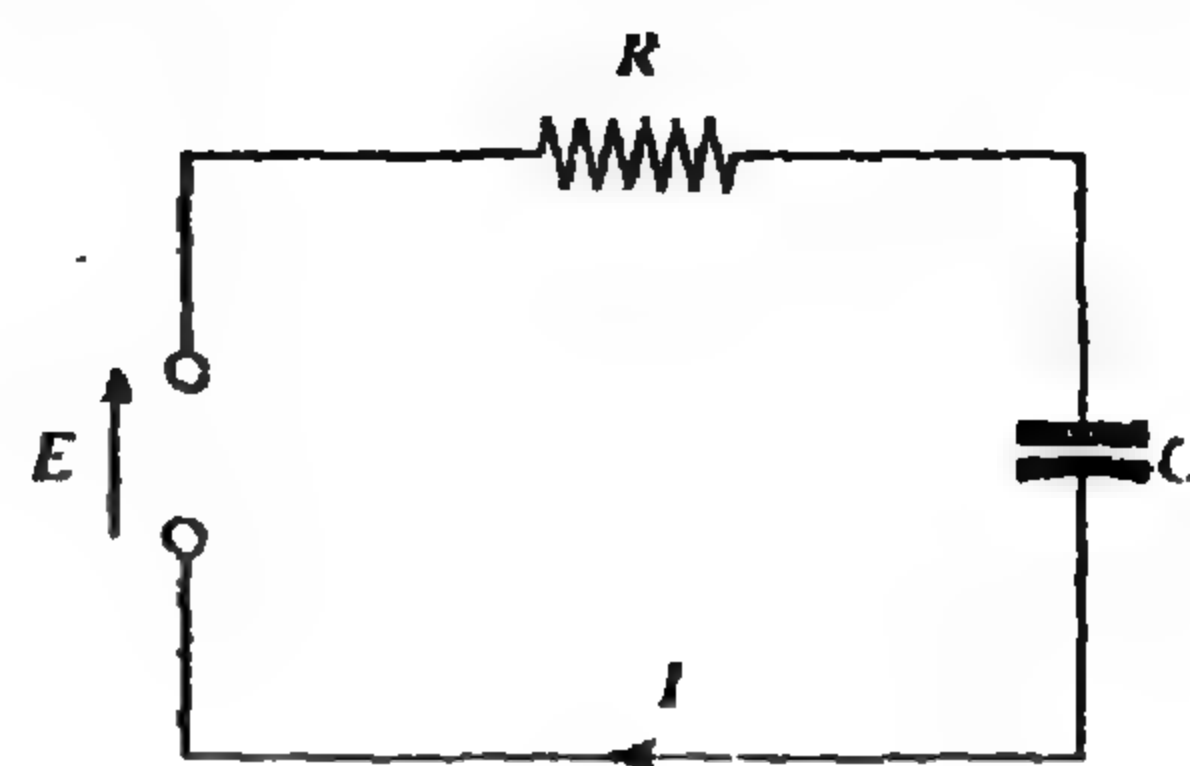
رطل من الملح فى الوعاء.

٦-٣ الدوائر الكهربائية البسيطة

سنعتبر في هذا البند دوائر كهربائية بسيطة تحتوي مقاومة (Resistor) ملف (inductor) أو مكثف (capacitor) مع قوة دافعة كهربائية. كما في الشكل



شكل (أ)



شكل (ب)

١- القوة الدافعة الكهربائية وتقاس بمقياس (Volt) وعادة تكون بطارية أو مولد يولد شحنة كهربائية Q (Coulombs) وينتج تيار I (Amperes)

$$I = dQ / dt \quad (1)$$

٢- مقاوم R وتقاس مقاومته بمقياس (Ohms) هو جزء من الدائرة يضاد التيار ويبدد الطاقة في شكل حرارة وينتج عنه فرق في الجهد (voltage) ويعطى بقانون اوم

$$E_R = RI \quad (2)$$

٣- ملف الحث L (inductor of induction) وتقاس حثه بمقياس (Henries) يضاد أي تغير في التيار بانتاج فرق الجهد

$$E_L = L \frac{dI}{dt} \quad (3)$$

٤- مكثف (capacitor) تقاس سعته بمقياس (Farad's) يخزن الشحنة ويقاوم سريان الشحنة ويسبب فرق في الجهد

$$E_C = \frac{Q}{C} \quad (4)$$

والكميات R ، L ، C عادة ما تكون ثوابت مرتبطة بمركبات الدائرة ، E يمكن أن تكون ثابتاً أو دالة في الزمن.

والمبدأ الاساسى فى الدوائر الكهربائية هو قانون كيرشوف Kirchhoff's

المجموع الجبرى لفروق الجهد حول دائرة بسيطة مغلقة يساوى الصفر.

فى الدائرة (شكل أ)) المقاوم والملف يسبيان فروق الجهد لكل من E_L ، E_R على الترتيب. وقوة الدفع الكهربائية التى تمثّل القوى الكهربائية E (أى يكون فرق الجهد الكهربى الذى له $-E$)

ومن قانون كيرشوف للقوى الكهربائية

$$E_R + E_L - E = 0$$

ومن (2)، (3) نجد أن

$$L \frac{dI}{dt} + RI = E \quad (5)$$

وهى معادلة خطية وتحل كما سبق والامثلة توضح ذلك.

مثال (١): ملف حثه 2 Heneries ومقاومة 10 Ohm ، وصلا على التوالى مع قوة دافعة كهربية 100 Volts. إذا كان التيار I يساوى الصفر عندما $t=0$ ، اوجد التيار I بنهاية 0.1 sec.

الحل: حيث $L=2$ ، $R=10$ ، $E=100$ فمن المعادلة (5) يكون لدينا

$$2 \frac{dI}{dt} + 10I = 100 , I(0) = 0 \quad (6)$$

وتكون المعادلة خطية لها e^{st} عامل التكامل أى

$$\frac{d}{dt}(e^{st} I) = e^{st} \left(\frac{dI}{dt} + 5I \right) = 50e^{st} \quad (7)$$

فيكون الحل هو

$$e^{st} I(t) = 10e^{st} + c \Rightarrow I(t) = 10 + ce^{-5t} \quad (8)$$

بوضع $t=0$ فى (8) واستخدام الشرط الابتدائى $I(0)=0$ نحصل على الحل فى الصورة

$$I(t) = 10(1 - e^{-5t})$$

وبالتالى عندما $t = 0.1$ يكون لدينا

$$I(0.1) = 10(1 - e^{-0.5}) = 3.93 \text{ amp}$$

مثال (٢): ليكن $E = 100 \sin(60t)$ ولكن باقى القيم الاخرى فى المثال السابق تبقى كما هى فانه من المعادلة (5) نحصل على

$$2 \frac{dI}{dt} + 10I = 100 \sin 60t, \quad I(0) = 0 \quad (9)$$

ويكون حل هذه المعادلة على الصورة

$$I(t) = \frac{2 \sin 60t - 24 \cos 60t}{29} + ce^{-5t}$$

بوضع $t = 0$ نحصل على $c = \frac{24}{29}$ ويكون

$$I(0.1) = \frac{2 \sin 6 - 24 \cos 6}{29} + \frac{24}{29} e^{-0.5} = 0.31 \text{ Amp}$$

فى الدائرة (شكل ب) يكون لدينا

$$E_R + E_C - E = 0 \Rightarrow RI + \frac{Q}{C} = E$$

وحيث ان $I = \frac{dQ}{dt}$ فنحصل على معادلة خطية من الرتبة الاولى

$$R \frac{dQ}{dt} + \frac{Q}{C} = E \quad (10)$$

وحلها متروك للقارئ

مثال: إذا لوصلت مقاومة 2000 Ohms ومكثف سعته $5 \times 10^{-6} \text{ Farad}$ على التوالي مع قوة دافعة كهربية 100 Volts . ماهو التيار عند 0.1 sec إذا كان $I(0) = 0.01 \text{ Amp}$.

الحل: بوضع $R = 2000$ ، $C = 5 \times 10^{-6}$ ، $E = 100$ فى المعادلة (10) نحصل على

$$2000 \left(\frac{dQ}{dt} + 100Q \right) = 100 \Rightarrow \frac{dQ}{dt} + 100Q = \frac{1}{20} \quad (11)$$

الذى يمكن من هذه المعادلة تعيين $Q(0)$ حيث

$$\frac{1}{20} = Q'(0) + 100Q(0) = I(0) + 100Q(0)$$

وبالتالى

$$Q(0) = \frac{1}{100} \left[\frac{1}{20} - I(0) \right] = 4 \times 10^{-4} \quad \text{Columbs} \quad (12)$$

بضرب طرفى (11) بمعامل المكاملة e^{100t} نحصل على

$$\frac{d}{dt}(e^{100t}Q) = e^{100t} / 20$$

$$Q(t) = \frac{1}{2000} + ce^{-100t} \quad \text{ويكون حل المعادلة (12) هو}$$

بوضع $t = 0$ نجد أن $c = -10^{-4}$ وبالتالى تكون الشحنة عند أى زمن t هى

$$Q(t) = (5 - e^{-100t}) / 10^4$$

وان التيار

$$I(t) = Q'(t) = \frac{1}{100} e^{-100t}$$

وبالتالى

$$I(0.1) = 10^{-2} e^{-10} = 4.5 \times 10^{-4} \quad \text{amp}$$

٣-٧ تطبيقات كيميائية:

تؤدي دراسة التفاعلات الكيميائية إلى معادلات تفاضلية سوف نعتبر التفاعلات خلال ثبات درجة الحرارة والضغط . واننا سندرس نظام مغلق أى النظام الذى لا يضاف إليه ولا يسحب منه أى مادة أو منتج خلال عملية التفاعل.

إذا تغير جزئ من S_1 الى جزئ واحد من P فإننا نكتب $S_1 \rightarrow P$

وإذا جزئ واحد من S_1 ، وجزئ واحد من S_2 اتحدا لاعطاء جزئ واحد من P فإننا نكتب $S_1 + S_2 \rightarrow P$ وهكذا.

وترتيب التفاعل هو وصف لحركة الجزيئات. فإنها تعرف كم حدود التركيزات يجب ضربها مع بعض للحصول على تعبير لكل من معدل وسرعة التفاعل. للتفاعل من الرتبة الأولى تكون السرعة تتناسب مع تركيز واحد فمثلا فى



فإذا كان s_1 التركيز مول / لتر (moles/leter) لـ S_1 ، p هو التركيز مول/لتر فى P فإن

$$\frac{dp}{dt} = ks_1$$

وبالمثل للتفاعل $S_1 + S_2 \xrightarrow{K} P$ من الرتبة الثانية يكون

$$\frac{dp}{dt} = ks_1s_2$$

وفى التفاعل الجزئى الثلاثى يكون



والذى سرعته تكون

$$\frac{dx}{dt} = k_1s_1s_2 - k_2xs_3, \quad \frac{dp}{dt} = k_2xs_3$$

والآن نعتبر التفاعل $S_1 + S_2 \xrightarrow{K} P$ أى أن جزيء واحد من S_1 وجزيء واحد من S_2 تغيرا إلى جزيء واحد من P . وحيث أن التركيزات يعبر عنها دائما مول / لتر وان النظام مغلق فإن تركيز $S_1 + P$ ، $S_2 + P$ يبقى ثابتا أثناء التفاعل أى أن

$$s_1 + p \equiv q_1 , \quad s_2 + p \equiv q_2$$

والتالى

$$\frac{dp}{dt} = K s_1 s_2 = K (q_1 - p)(q_2 - p)$$

أى أن معادلة السرعة ويمكن اختزالها إلى معادلة تفاضلية من الرتبة الأولى فى p . وإذا علمت $p(0)$ فإنه يمكن حساب $p(t)$ عندما $t \geq 0$.

مثال (١): اختبر التفاعل الثنائى $S_1 + S_2 \xrightarrow{K} P$ حيث $K = 2$ وافترض التركيز الابتدائى لكل من S_1 هو 3 moles / liter ، S_2 هو 1 mole / liter بينما لا يوجد الناتج P ابتدائيا. أوجد $p(t)$

الحل: مسألة القيم الابتدائية التى يجب حلها هى

$$\frac{dp}{dt} = 2s_1 s_2 = 2(3-p)(1-p) , \quad p(0) = 0 \quad (1)$$

أى

$$2dt = \frac{1}{(3-p)(1-p)} dp = \left(-\frac{1}{2} \frac{1}{p-1} + \frac{1}{2} \frac{1}{p-3} \right) dp$$

وبالتكامل نحصل على

$$\frac{p-3}{p-1} = (\pm e^{2x}) e^{4u} = c_1 e^{4u}, \quad c_1 = \pm e^{2x}$$

وحيث أن $p(0) = 0$ ، فإن $c_1 = 3$ ويكون لدينا

$$\frac{p-3}{p-1} = 3e^{4u} \Rightarrow p(t) = \frac{3e^{4u} - 3}{3e^{4u} - 1} = 1 - \frac{2}{3e^{4u} - 1}$$

مثال (٢): في المثال السابق اوجد $p(t)$ إذا كان تركيز الناتج P ابتدائياً هو 2 mol / liter

الحل: في هذه الحالة

$$s_1 + p = 3 + 2 = 5, s_2 + p = 1 + 2 = 3$$

وتكون مسألة القيمة الابتدائية التي يجب حلها هي

$$\frac{dp}{dt} = 2s_1s_2 = 2(5-p)(3-p), \quad p(0) = 2$$

بحل هذه المعادلة تحصل على الحل

$$p(t) = \frac{9e^{4t} - 5}{3e^{4t} - 1} = 3 - \frac{2}{3e^{4t} - 1}$$

ملحوظة : تكون معظم التفاعلات قابلة للانعكاس (reversible) وتكتب على الصورة



وبدلالة السرعات

$$\frac{dp}{dt} = k_1s_1 - k_{-1}p, \quad \frac{ds_1}{dt} = -k_1s_1 + k_{-1}p = -\frac{dp}{dt}$$

مثال (٣): للتفاعل العكسي (2) نفترض $k_1 = 3, k_{-1} = 1$ إذا كان $s_1(0) = 5 \text{ مول/لتر}$, $p(0) = 0$ أوجد الحل بالنسبة إلى $p(t)$.

الحل: تحت الشروط المعطاه

$$\frac{dp}{dt} = 3s_1 - p, \quad s_1 + p = 5, \quad p(0) = 0$$

والنالى

$$\frac{dp}{dt} = 3(5-p) - p = 15 - 4p, \quad p(0) = 0$$

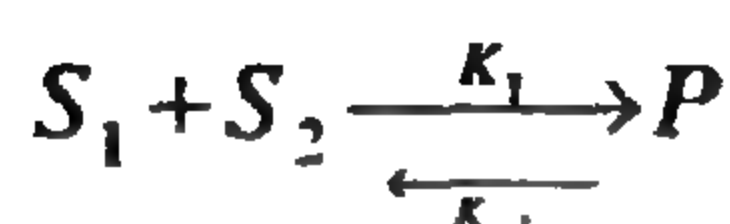
وهي معادلة تفاضلية خطية يكون حلها العام هو

$$p = \frac{15}{4} + ce^{-4t}$$

وحيث $p(0) = 0$ فإن $c = -\frac{15}{4}$ ويكون الحل العام هو

$$p(t) = \frac{15}{4}(1 - e^{-4t})$$

ملحوظة : وبالمثل للتفاعل من الرتبة الثانية القابل للانعكاس



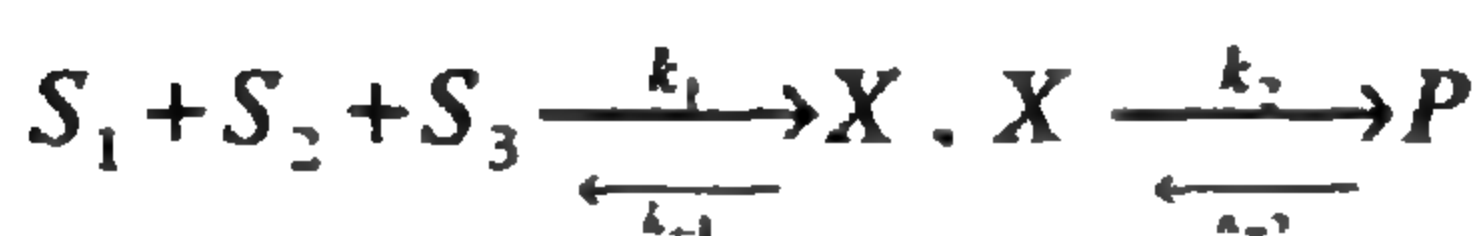
أى

$$\frac{dp}{dt} = k_1 s_1 s_2 - k_{-1} p$$

وحيث أن النظام مغلق فإن $s_1 + p = q_1$ ، $s_2 + p = q_2$ تكون ثابتة وبالتالي

$$\frac{dp}{dt} = k_1 (q_1 - p)(q_2 - p) - k_{-1} p$$

مثال (٤): ماهي المعادلة التفاضلية التي تصف حركة التفاعلات



وتكون المعادلات التفاضلية المناسبة هي

$$\frac{dx}{dt} = (k_1 s_1 s_2 s_3 - k_{-1} x) + (-k_2 x + k_{-2} p),$$

$$\frac{dp}{dt} = k_2 x - k_{-2} p$$

وحيث أن النظام مغلق فإن $s_i + x + p = q_i$ ، $i = 1, 2, 3$ تكون ثابتة وبالتالي
وان $s_i = q_i - x - p$

$$\frac{dx}{dt} = k_1(q_1 - x - p)(q_2 - x - p)(q_3 - x - p) - (k_{-1} + k_2)x + k_{-2}p$$

$$\frac{dp}{dt} = k_2x - k_{-2}p$$

وهو نظام من معادلتين وبالتالي نحتاج لشرطين ابتدائيين $p(0) = p_0$ ، $x(0) = x_0$ لتحديد الحل ولا يوجد طريقة عامة لحل هذا النظام الا بالتقريب العددي واستخدام الحاسب الالى.

المحفزات: (catalyst)

هي مادة اما ان تعجل (تسرع) التفاعل الكيميائي او تكون ضرورية لاتمام التفاعل. فالانزيمات (Enzymes) مثال على ذلك فهي معجلة عضوية وعادة تكون بروتين. وفي التفاعلات فان الانزيم E يتحد مع المادة S ليكون منتج وسيط X والذي ينتج منتج P ويترك الانزيم ، أى



نريد ايجاد dp / dt بدلالة تركيز S . نفترض أن التركيز الابتدائي للانزيم هو e_0 وتركيز S هو s_0 ، وان X لم تكن موجودة أولا أى $x_0 = 0$

نعتبر الافتراضيات التالية: يحدث التفاعل الاول فى (4) اسرع بالمقارنة بالثانى أى $E + S > X$ ويمكن افتراضه أن يكون فى حالة الاتزان. وعلى درجة الخصوص $\frac{ds}{dt} = 0$ وتكون معادلات الحركة هي

$$\frac{dp}{dt} = k_2x$$

$$\frac{dx}{dt} = k_1es - k_{-1}x - k_2x$$

$$\frac{ds}{dt} = -k_1es + k_{-1}x$$

$$\frac{de}{dt} = -k_1es + k_1x + k_2x$$

وحيث أن $ds/dt = 0$ (من الافتراض) فإن $-k_1 es + k_{-1}x = 0$ اي $x = k_1 es / k_{-1}$ وحيث أن النظام مغلق فإن $e_0 = e + x$ وبالتالي

$$x = \frac{k_1}{k_{-1}} es = \frac{k_1}{k_{-1}} (e_0 - x) s$$

وبحل المعادلة نحصل على

$$x = \frac{e_0 s}{s + (k_{-1}/k)}$$

وتكون معادلة السرعة للتفاعل الثانى

$$\frac{dp}{dt} = k_2 x = \frac{k_2 e_0 s}{s + (k_{-1}/k)}$$

والتي تأخذ الصورة

$$\frac{dp}{dt} = \frac{Vs}{s + k_n} \quad (5)$$

الثابت V هو أقصى سرعة ممكنة للتفاعل، والثابت k_m يسمى بثابت ميتشالين (Michaelis) للتفاعل وتسمى المعادلة (5) معادلة ميتشالين وميتين (Michaelis-Menten)

مثال (٥): يفترض التفاعل $S \rightarrow P$ الذى له معادلة الحركة

$$\frac{dp}{dt} = \frac{Vs}{s + k_m} \quad (6)$$

فإذا كان ابتدائيا يوجد s_0 mole/liter، ولا توجد P . اوجد $p(t)$

الحل: للتفاعل $S \rightarrow P$ يعتبر انه تفاعل انزيم محفز على الصورة (4). وبدلا من محاولة معرفة الأنزيم المناسب ثم نقيس k_1 ، k_{-1} ، k_2 فإننا نستخدم مباشرة المعادلة (6). الثابتان V ، k_m يجب تحديدهما بالبيانات عن التفاعل. وحيث ان النظام مغلق فإن $s + p = s_0$ وأن

$$\frac{dp}{dt} = \frac{V(s_0 - p)}{s_0 - p + k_m} = f(p) \cdot p(0) = 0 \quad (7)$$

وحيث $f(p) = 0$ فقط إذا كان $p = s_0$ بينما $f(p) > 0$ عند $p < s_0$ ويكون الحل الثابت الوحيد للمعادلة (7) هو $p(t) \equiv s_0$ في المنطقة $-\infty < p < s_0$ تكون الحلول تزايدية. فإتينا نتوقع أن الحل $p(t)$ للمعادلة (7) يكون تزايدى ويبقى أقل من s_0 . وبفصل المتغيرات نحصل على

$$V dt = \frac{s_0 - p + k_m}{s_0 - p} dp = \left(1 + \frac{k_m}{s_0 - p} \right) dp$$

أو

$$Vt + c = p - k_m \ln(s_0 - p)$$

وحيث أن $p(0) = 0$ فإن $c = -k_m \ln s_0$ وأن

$$Vt = p - k_m \ln \left(1 + \frac{p}{s_0} \right) \quad (8)$$

وهذا التعبير يحدد p ضمناً كدالة في t .

وتبدو معادلة السرعة (6) كتقريب جيد لتفاعلات عديدة قد يكون بعضها أكثر تعقيداً من (4). يجب تحديد الثابتين V ، k_m لأى تفاعل معطى.

٣-٨ تطبيقات اقتصادية

مثال (١): وضع شخص 5000 دولار فى حساب يعطى فائدة مركبة. وبافتراض عدم الاضافة أو السحب من الحساب فكم يكون الرصيد بعد سبع سنوات إذا كان معدل الفائدة ثابت وقدره 8.5% فى الاربع سنوات الأولى ومعدل الفائدة ثابت وقدره 9.25% فى الثلاث سنوات الاخيرة.

الحل: ليكن $N(t)$ هو الرصيد فى الحساب عند أى لحظة t وفى البداية $N(0) = 5000$. وفى الاربع سنوات الأولى يكون $K = 0.085$ وتصبح المعادلة اللوجستية (بند ٢) (1) على الصورة

$$\frac{dN}{dt} - 0.085 N = 0$$

ويكون حلها العام هو

$$N(t) = e^{0.085t}, \quad 0 \leq t \leq 4 \quad (2)$$

عندما $t = 0$ يكون $N = 5000$ وبالتعويض في المعادلة الأخيرة نجد أن

$$N(t) = 5000e^{0.085t} \quad (3)$$

وبوضع $t = 4$ نحصل على الرصيد بعد ٤ سنوات وهو

$$N(t) = 5000e^{(0.085)(4)} = 7024.74$$

وهذه تمثل الرصيد المبدئي في الثلاث سنوات الأخيرة.

بعد نهاية الثلاث سنوات ومعدل الفائدة 9.25% فإن المعادلة (1) تتحول إلى

$$\frac{dN}{dt} = 0.0925N, \quad 4 \leq t \leq 7$$

ويكون حلها هو

$$N(t) = ce^{0.0925t} \quad (4)$$

وعند $t = 4$ ، $N(4) = 7024.74$ وبالتعويض في (4) والاختصار نحصل على الرصيد وهو

$$N(t) = 4852.23e^{(0.0925)t}, \quad 4 \leq t \leq 7$$

وبوضع $t = 7$ في المعادلة الأخيرة نحصل على الرصيد بعد سبع سنوات وهو

$$N(7) = (4852.23)e^{(0.0925)(7)} = \$ 9271.44$$

٣-٩ المسارات Trajectories

تعريف: يسمى المنحنى الذي يقطع كل منحنى من عائلة منحنيات طبقاً لقانون معين بالمسار لعائلة المنحنيات المعطاه. سوف نستعرض هنا الحالة التي يكون فيها القانون المعطى هو الزاوية التي يقطع فيها المنحنى كل منحنى من العائلة ثابتة.

وإذا قطع المنحنى كل منحنى من عائلة المنحنيات بزاوية قائمة فإن المسار يكون متعامدا (orthogonal) أما إذا قطعها بزاوية $\alpha (\neq 90^\circ)$ فإنه يسمى مسارا مائلا (oblique). ومثال ذلك إذا اعتبرنا عائلتين من المنحنيات $y = mx$ ، $x^2 + y^2 = a^2$ حيث a, m بارامتران. فإننا نجد أن كل خط مستقيم (معطى بالمعادلة $y = mx$) يمر خلال نقطة الأصل يكون مسارا عموديا لعائلة الدوائر المتحدة المركز (معطاه بالمعادلة $x^2 + y^2 = a^2$) ومركزها نقطة الأصل. وبالتالي $y = mx$ يكون مسارا عموديا لعائلة الدوائر $x^2 + y^2 = a^2$ وحيث أن m بارامتر، فإنه ينتج من ذلك أن المسارات المتعامدة لعائلة منحنيات تكون هي نفسها عائلة منحنيات.

(أ) تعيين المسارات المائلة في الاحداثيات الديكارتية:

لتكن معادلة عائلة المنحنيات المعطاه هي

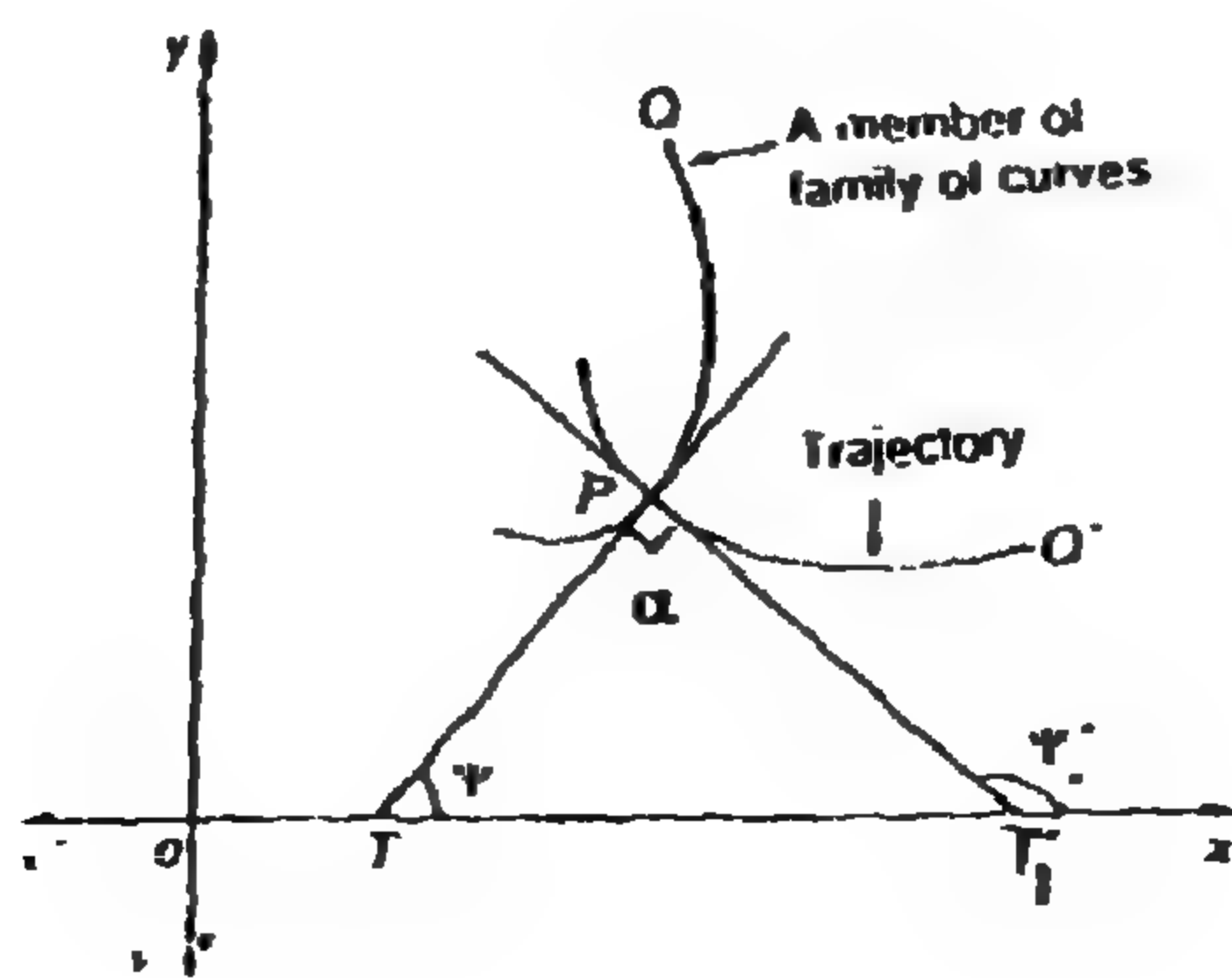
$$f(x, y, c) = 0 \quad (1)$$

حيث c بارامتر. باشتقاق (1) بالنسبة إلى x وبحذف c من المعادلة (1) والمعادلة الناتجة من الاشتقاق نحصل على المعادلة للتفاضلية لعائلة المنحنيات المعطاه (1) وهي

$$F(x, y, dy/dx) = 0 \quad (2)$$

لتكن ψ الزاوية المحصورة بين المماس PT للعنصر PQ من عائلة المنحنيات عند أى نقطة $P(x, y)$ مع المحور x . وعلى ذلك

$$\tan \psi = dy/dx \quad (3)$$



ليكن (X, Y) إحداثي نقطة على المسار. وعند نقطة التقاطع P لأي عنصر في (2) مع المسار PQ_1 . ليكن ψ_1 هي الزاوية التي يصنعها المماس PT_1 مع المحور x وعلى ذلك

$$\tan \psi_1 = dY / dX \quad (4)$$

ليكن PT_1 ، PT متقاطعين بزاوية α وبالتالي

$$\tan \alpha = \frac{\frac{dy}{dx} - \frac{dY}{dX}}{1 + \frac{dy}{dx} \frac{dY}{dX}} \Rightarrow \frac{dy}{dx} = \frac{(\frac{dY}{dX}) + \tan \alpha}{1 - \left(\frac{dY}{dX}\right) \tan \alpha} \quad (5)$$

وعند نقطة تقاطع عنصر من (2) مع المسار يكون لدينا

$$x = X, \quad y = Y \quad (6)$$

وبحذف dy/dx , y , x من (2)، (5)، (6) نحصل على

$$F \left(X, Y, \frac{(\frac{dY}{dX}) + \tan \alpha}{1 - \left(\frac{dY}{dX}\right) \tan \alpha} \right) = 0 \quad (7)$$

وهي معادلة تفاضلية لعائلة المسارات المطلوبة. وعلى ذلك تكون المعادلة التفاضلية لعائلة المسارات لعائلة المنحنيات

$$F(x, y, dy / dx) = 0$$

هي

$$F \left(x, y, \frac{(dy / dx) + \tan \alpha}{1 - \left(\frac{dy}{dx}\right) \tan \alpha} \right) = 0$$

مبينا أنه يمكن الحصول عليه بإبدال dy / dx بالعلاقة

$$[dy / dx + \tan \alpha] / [1 - (dy / dx) \tan \alpha]$$

(ب) تحديد المسارات العمودية في الاحداثيات الديكارتية:
 لتكن معادلة عائلة المنحنيات المعطاه هي

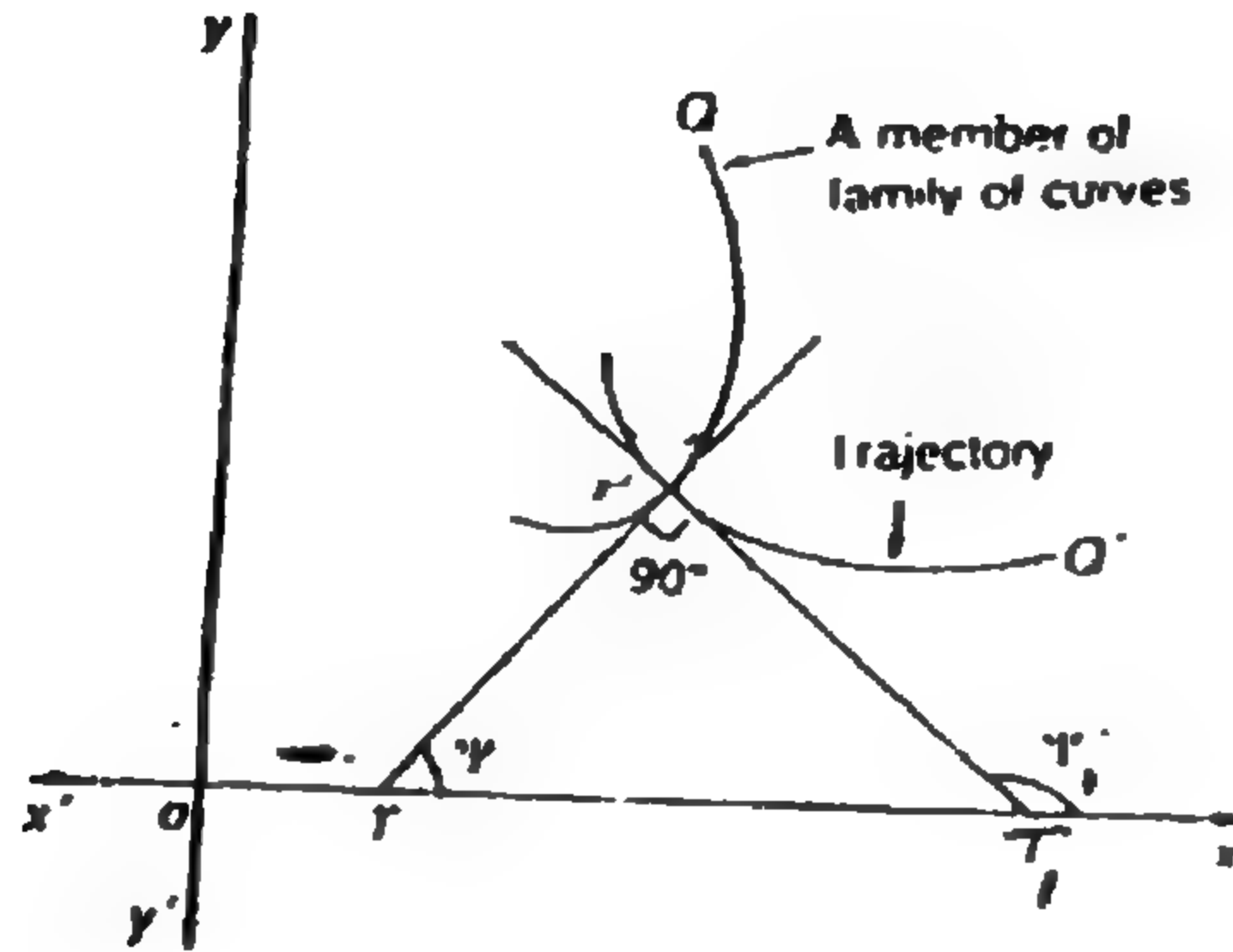
$$f(x, y, c) = 0 \quad (1)$$

حيث c بارامتر. باشتقاق (1) بالنسبة إلى x وبحذف c من (1) ونتيجة الاشتقاق، نحصل على معادلة تفاضلية لمعادلة المنحنيات المعطاه (1). ولتكن هي

$$F(x, y, dy/dx) = 0 \quad (2)$$

لتكن ψ هي الزاوية بين المماس PT للمنحنى PQ من عائلة المنحنيات ومحور السينات عند النقطة $P(x, y)$

$$\tan \psi = dy/dx \quad (3)$$



لتكن (X, Y) احداثي أى نقطة على المسار وعند نقطة التقاطع P لعنصر من (2) مع المسار PQ_1 ليكن ψ_1 هي الزاوية التي يصنعها المماس PT_1 للمسار مع محور السينات

$$\tan \psi_1 = dY/dX \quad (4)$$

ليكن PT ، PT_1 متقاطعين بزاوية 90° وعلى ذلك

$$\tan \psi \cdot \tan \psi_1 = -1$$

أى أن

$$\frac{dy}{dx} \cdot \frac{dY}{dX} = -1 \Rightarrow dy/dx = -\frac{1}{dY/dX} = -\frac{dX}{dY} \quad (5)$$

وعلى ذلك عند نقطة تقاطع عنصر من عائلة المنحنيات (2) مع المسار يكون لدينا

$$x = X, \quad y = Y \quad (6)$$

وبحذف $dy/dx, y, x$ من (2)، (5)، (6) نحصل على

$$F(X, Y, -dX/dY) = 0 \quad (7)$$

وهي المعادلة التفاضلية لعائلة المسارات المطلوبة. وعلى ذلك بالرموز العادية، فإننا نجد أن المعادلة التفاضلية لعائلة المسارات العمودية لعائلة المنحنيات

$$F(x, y, dy/dx) = 0 \quad (8)$$

تكون هي

$$F(x, y, -dx/dy) = 0 \quad (9)$$

والتي تبين أنه يمكن الحصول عليها بوضع $-dx/dy$ بدلا من dy/dx

تعريف: عائلة المنحنيات المتعامدة ذاتيا (self-orthogonal) إذا كان كل عنصر من عائلة المنحنيات المعطاه يتقاطع مع العناصر الأخرى على التعامد، فإنه يقال أن عائلة المنحنيات المعطاه متعامدة ذاتيا.

ومن هذا التعريف نجد أن إذا كانت المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات متطابقة مع المعادلة التفاضلية لعائلتها المتعامدة، فإن مثل هذه العائلة من المنحنيات يجب أن تكون متعامدة ذاتيا ويمكن تلخيص الطريقة فيما يلي:

١- نشق المعادلة المعطاه ونحذف البارامتر من المعادلة المعطاه والمعادلة المشتقة.

٢- نضع $-dx/dy$ بدلا من dy/dx في المعادلة التفاضلية في (1) ونحصل على المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات المتعامدة.

٣- نحل المعادلة الناتجة في (2) ويكون الناتج هو عائلة المنحنيات للمسارات المتعامدة.

مثال (١): اوجد المسارات المائلة بزاوية $\frac{\pi}{4}$ على مجموعة الدوائر

$$x^2 + y^2 = c$$

الحل: باشتقاق المعادلة المعطاه نحصل على $\frac{dy}{dx} = -\frac{x}{y}$ أى

$f(x, y) = -\frac{x}{y}$ ، $\alpha = \frac{\pi}{4}$ فإن المعادلة التفاضلية للمسارات المائلة تكون

$$\frac{dy}{dx} = \frac{-\frac{x}{y} + \tan\left(\frac{\pi}{4}\right)}{1 + \frac{x}{y} \tan\left(\frac{\pi}{4}\right)} = \frac{y - x}{y + x}$$

وهى معادلة تفاضلية متجانسة من الرتبة الأولى ويكون حلها هو

$$x^2 + y^2 = c_1 e^{[-2 \tan^{-1}(y/x)]}$$

مثال (٢): اوجد المسارات التى تقطع عائلة المستقيمات $y = mx$ بزاوية $\frac{\pi}{4}$

الحل: من المعادلة $y = mx$ نجد أن $y' = m$ وعلى ذلك تكون المعادلة التفاضلية لعائلة المستقيمات المعطاه هى $y = y'x$ أى $y' = \frac{y}{x}$ وعلى ذلك

يكون $f(x, y) = y/x$ ولكن $\alpha = \frac{\pi}{4}$ فإن المعادلة التفاضلية للمسارات المائلة تكون

$$\frac{dy}{dx} = \frac{\frac{y}{x} + \tan\left(\frac{\pi}{4}\right)}{1 - \frac{y}{x} \tan\left(\frac{\pi}{4}\right)} = \frac{y + x}{y - x}$$

وهى معادلة تفاضلية متجانسة ويكون حلها هو

$$\ln(c_1^2(x^2 + y^2)) - 2 \tan^{-1}\left(\frac{y}{x}\right) = 0$$

وهي عائلة المسارات المائلة بزاوية $\frac{\pi}{4}$ على عائلة المستقيمات $y = mx$.

ملحوظة : قارن نتيجة هذا المثال مع نتيجة المثال السابق

مثال (٣): أوجد المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات $y = ax^2$ حيث a بارامتر

الحل: لدينا

$$y = ax^2 \quad (1)$$

باشتقاق (1) نحصل على

$$\frac{dy}{dx} = 2ax \quad (2)$$

ومن (1) يكون لدينا $a = y/x^2$ وعلى ذلك من (2) يكون لدينا

$$dy/dx = 2 \frac{y}{x^2} x = 2y/x$$

وهي المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات المعطاة. بوضع $-dx/dy$ بدلا من dy/dx فإن المعادلة التفاضلية لعائلة المسارات المتعامدة هي

$$-\frac{dx}{dy} = \frac{2y}{x} \Rightarrow xdx + 2ydy = 0$$

وبالتكامل

$$\frac{x^2}{2} + y^2 = b^2 \Rightarrow \frac{x^2}{2b^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \quad (3)$$

وهي عائلة المسارات المتعامدة. والمنحنى المعطى يمثل عائلة قطوع مكافئة بينما المسارات المتعامدة هي عائلة قطوع ناقصية وكل مسار في (1) يقطع كل قطع في (3) على التعامد.

مثال (٤): أوجد المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات $3xy = x^3 - a^3$ ، a بارامتر للعائلة.

الحل: لدينا عائلة المنحنيات

$$3xy = x^2 - a^2 \quad (1)$$

باشتقاق المعادلة (1) بالنسبة إلى x ، نحصل على

$$3y + 3x \frac{dy}{dx} = 3x^2, \quad y + x \frac{dy}{dx} = x^2 \quad (2)$$

وحيث أن (2) لا تحتوي على بارامتر فإنها تمثل المعادلة التفاضلية للعائلة المعطاة. وباحلال dy/dx بالمقدار $-dx/dy$ فنحصل على المعادلة التفاضلية للعائلة المتعامدة المطلوبة وهي

$$y - x \frac{dx}{dy} = x^2 \Rightarrow x \frac{dx}{dy} + x^2 = y \quad (3)$$

ويكون حلها هو

$$x^2 = y - \left(\frac{1}{2}\right) + ce^{-2y}$$

وهي المسارات المتعامدة المطلوبة، c بارامتر.

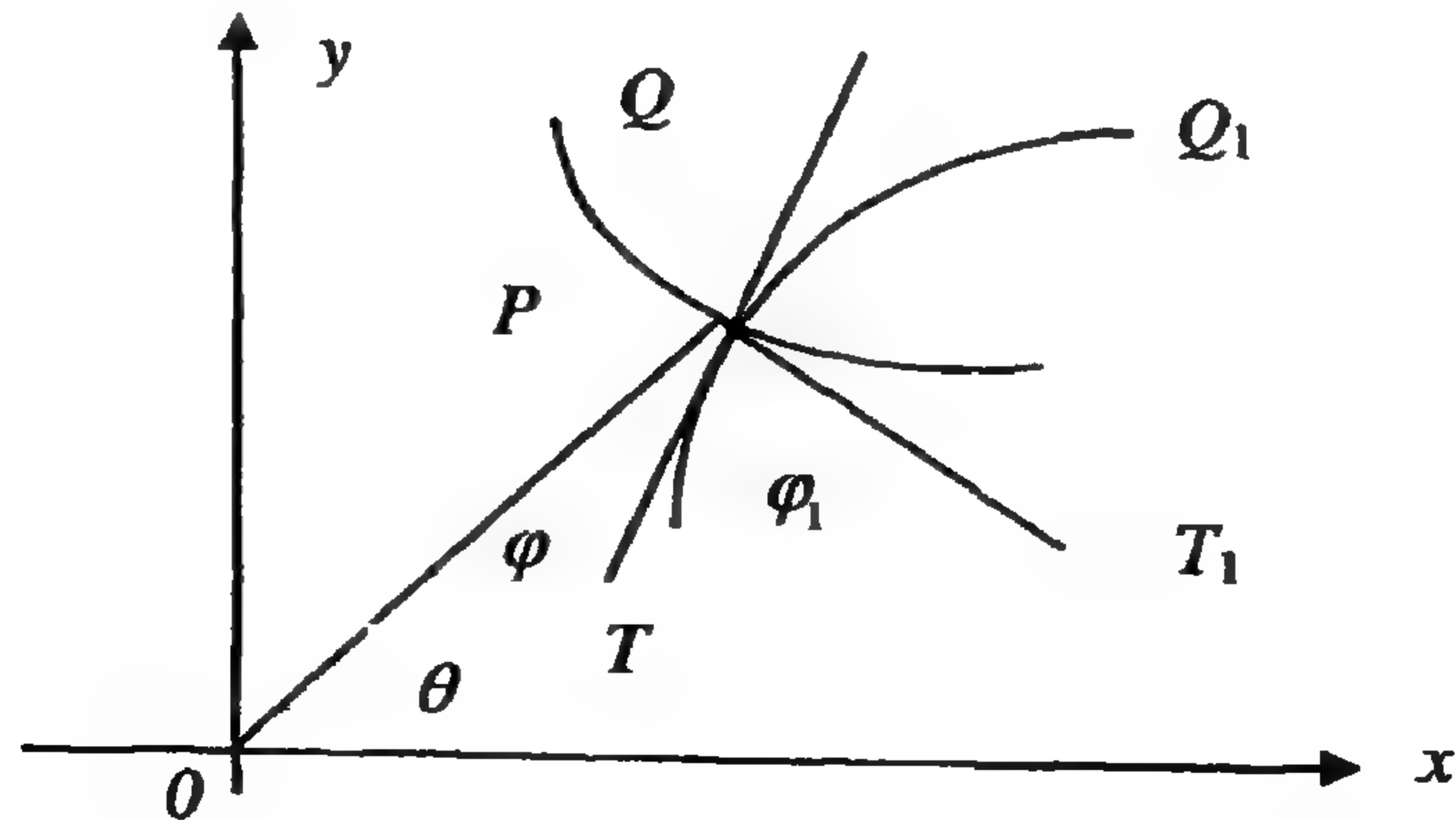
(ج) تعيين المسارات المتعامدة في الاحداثيات القطبية:

لتكن معادلة عائلة المنحنيات هي

$$f(r, \theta, c) = 0 \quad (1)$$

حيث c بارامتر. وباشتقاق (1) بالنسبة إلى θ وبحذف c بين المعادلة (1) والمعادلة الناتجة فنحصل على معادلة تفاضلية تمثل للعائلة المعطاه

$$F(r, \theta, dr/d\theta) = 0 \quad (2)$$



لتكن φ هي الزاوية بين المماس PT لعنصر PQ من عائلة المنحنيات المعطاه ومنتجه نصف القطر OP عند النقطة $P(r, \theta)$ وعلى ذلك

$$\tan \varphi = r \frac{d\theta}{dr} \quad (3)$$

ليكن (R, Θ) إحداثيي أى نقطة على المسار. وعند نقطة التقاطع P ، تتساوى الإحداثيات فى (2) مع المسار PQ_1 ، لتكن φ_1 هي الزاوية بين المماس PT_1 ومنتجه نصف القطر OP . وعلى ذلك

$$\tan \varphi_1 = R \frac{d\Theta}{dR} \quad (4)$$

ليكن PT ، PT_1 يتقاطعان بزاوية $\pi/2$. ومن الشكل نجد أن

$$\varphi_1 - \varphi = \pi/2 \Rightarrow \varphi_1 = \frac{\pi}{2} + \varphi$$

وعلى ذلك

$$\tan \varphi_1 = \tan \left(\frac{\pi}{2} + \varphi \right) = -\cot \varphi \Rightarrow \tan \varphi_1, \tan \varphi_2 = -1$$

أى

$$\left(r \frac{d\theta}{dr} \right) \left(R \frac{d\Theta}{dR} \right) = -1 \Rightarrow \frac{dr}{d\theta} = -rR \frac{d\Theta}{dR} \quad (5)$$

وعند نقطة التقاطع يكون

$$\Theta = \theta, \quad r = R \quad (6)$$

وبحذف r, θ ، $dr/d\theta$ من (2)، (5)، (6) نحصل على

$$F\left(R, \Theta, -R^2 \frac{d\Theta}{dR}\right) = 0 \quad (7)$$

والتي تسمى بمعادلة تفاضلية لعائلة المسارات المطلوبة وعلى ذلك تكون المعادلة التفاضلية لعائلة المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات

$$F(r, \theta, dr/d\theta) = 0 \quad (8)$$

هي

$$F\left(r, \theta, -r^2 \frac{d\theta}{dr}\right) = 0 \quad (9)$$

مبيناً أنه يمكن الحصول عليها بوضع $-r^2(d\theta/dr)$ بدلاً من $dr/d\theta$.

وطريقة الحل لهذا النوع هي كالتالي

(i) نشق معادلة عائلة المنحنيات ثم نحذف البارامتر فنحصل على المعادلة التفاضلية للعائلة المعطاه

(ii) نضع $-r^2(d\theta/dr)$ بدلاً من $dr/d\theta$

(iii) نحل المعادلة الناتجة

مثال (٥): أوجد المسارات المتعامدة لعائلة الكارديويد $r = a(1 - \cos \theta)$ ، a بارامتر

الحل: لدينا معادلة الكارديويد

$$r = a(1 - \cos \theta) \quad (1)$$

بأخذ لوغاريتم المعادلة المعطاه فنجد أن

$$\ln r = \ln a + \ln(1 - \cos \theta) \quad (2)$$

باشتقاق (2) بالنسبة إلى θ نحصل على

$$\frac{1}{r} (dr/d\theta) = \sin \theta / (1 - \cos \theta) \quad (3)$$

وهي لا تحتوي البارامتر a فهي المعادلة التفاضلية للعائلة

بوضع $-r^2(d\theta/dr)$ بدلا من $dr/d\theta$ في (3) فنحصل على المعادلة التفاضلية للمسارات المتعامدة أي أن

$$\frac{1}{r} \left(-r^2 \frac{d\theta}{dr} \right) = \frac{\sin \theta}{1 - \cos \theta} = \frac{2 \sin \frac{1}{2} \theta \cos \frac{1}{2} \theta}{2 \sin^2(1/2) \theta}$$

$$dr/r = -\tan(\theta/2) d\theta$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln r = 2 \ln \left(\cos \frac{1}{2} \theta \right) + \ln c \Rightarrow \ln r = \ln \left(c \cos^2 \frac{\theta}{2} \right) \quad (4)$$

أي

$$r = \frac{c}{2} (1 + \cos \theta) \Rightarrow r = b (1 + \cos \theta)$$

حيث $b = c/2$ ثابت اختياري. فإن (4) تعطي عائلة منحنيات كارنود أيضا متعامدة مع العائلة المعطاة.

مثال (٦): اوجد معادلة نظام المسارات المتعامدة لعائلة القطوع المكافئة

$$r = 2a / (1 + \cos \theta)$$

حيث a بارامتر.

الحل: بأخذ لوغاريتم المعادلة المعطاة نجد أن

$$\ln r = \ln 2a - \ln(1 + \cos \theta) \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى θ نحصل على

$$\frac{1}{r} \frac{dr}{d\theta} = \frac{\sin \theta}{1 - \cos \theta} = \frac{2 \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2}}{2 \cos^2 \theta/2} = \tan \frac{1}{2} \theta \quad (2)$$

وهي المعادلة التفاضلية لعائلة المنحنيات المعطاة وبذلك تكون المعادلة التفاضلية للمسارات المتعامدة المطلوبة هي

$$\frac{1}{r} \left(-r^2 \frac{d\theta}{dr} \right) = \tan(\theta/2) \Rightarrow \frac{dr}{r} = -\cot \frac{\theta}{2} d\theta$$

والتكامل نحصل على

$$\ln r = -2 \ln \sin \frac{1}{2} \theta + \ln c \Rightarrow r = c / (\sin^2 \frac{1}{2} \theta) = \frac{2c}{1 - \cos \theta}$$

وهي المسارات المتعامدة على عائلة المنحنيات المعطاه وهي مجموعة قطوع مكافئة أيضا.

تمارين

١- اوجد المنحنى الذى فيه طول العمودى من القطب للمماس يتناسب مع نصف القطر r للمنحنى .

٢- اوجد المنحنى الذى فيه مجموع مقلوب كل من نصف قطر القطبى وتحت المماس للقطبى عند أى نقطة عليه هو 5 وحدات وأن المنحنى يمر بالنقطة التى احداثياتها القطبية $\left(\frac{1}{2}, 0\right)$.

٣- اوجد عائلة المنحنيات التى تتقاطع مع عائلة المتجهات $r = a\theta$ بزاوية α

٤- يتضاعف سكان مدينة خلال 15 سنة. بافتراض ان معدل التزايد يتناسب مع عدد السكان. اوجد عند السنوات التى عندها يكون عدد السكان 3 امثال عددها الأولى .

٥- يمر هواء درجة حرارته 200 K على مادة درجة حرارتها 300 K وتبرد حرارة المادة إلى 260 K خلال 30 دقيقة. وبافتراض ان معدل انخفاض حرارة المادة فى هواء متحرك تتناسب مع الفرق بين درجة حرارة المادة ودرجة حرارة الهواء. اوجد الوقت الذى تنخفض فيه درجة حرارة المادة إلى 240 K .

٦- معدل تزايد بكتريا فى مجتمع ما يتناسب مع عددها فى نفس الوقت ووجد أن عددها يتضاعف فى 5 ساعات. عبر عن هذا رياضيا. احسب كم يكون عندها بعد 15 ساعة.

٧- اوجد المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات التالية

(i) $y = ax^n$

(ii) $y = ax^3$

(iii) $x^2 + y^2 = a^2$

(iv) $x^{2/3} + y^{2/3} = a^{2/3}$

٨- اوجد المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات التالية

(i) $ay^2 = x^3$

(ii) $x^2 + y^2 + 2gx + c = 0$, بارامتر c ,

(iii) $x^2 + y^2 + 2fy + 1 = 0$, بارامتر f ,

٩- اوجد المسارات المتعامدة لعائلة المنحنيات

(i) $r^n \sin n\theta = a^n$, (ii) $r^n = a^n \cos n\theta$,

(iii) $r^2 = a^2 \cos 2\theta$, (iv) $r = a\theta$, (v) $r\theta = a$.

١٠- اوجد المسارات المائلة على عائلة المنحنيات المعطاه بزاوية $\pi/4$

(i) $x^2 + y^2 = a^2$, (ii) $y^2 = 4ax$, (iii) $xy = c$.

١١- يتناسب معدل إزدياد تعداد سكان قطر معين مع عدد السكان الذين يعيشون فيه. إذا تضاعف عدد السكان بعد سنتين، ثم أصبح 20000 بعد ثلاث سنوات. اوجد عدد السكان الذين يعيشون في القطر في البداية.

١٢- يتناسب معدل اضمحلال كتلة مادة لها نشاط اشعاعي مع كتلة المادة الموجودة. إذا وجد في البداية 50 mg من المادة ولوحظ ان المادة فقدت 10% من كتلتها الاصلية بعد ساعتين اوجد

(i) تعبيراً عن كتلة المادة المشعة عند أى لحظة t

(ii) كتلة المادة بعد اربع ساعات

(ii) الزمن الذى اضمحلت عنده المادة إلى نصف كتلتها الابتدائية .

١٣- أصيبت خمسة فئران بعد ساعة بعدوى مرض الملامسه عمداً من تعداد 500 فأر في اختبار انتشار الوباء الذى يفترض ان معدل التغير في التعداد المصاب يتناسب مع ناتج ضرب عدد الفئران المصابة بعدد الفئران غير المصابة. وبافتراض صحة النظرية. اوجد متى يكون نصف الفئران مصابة.

١٤- وضع قضيب معدني درجة حرارته $100^\circ F$ في حجرة حرارتها ثابتة عند $0^\circ F$. بعد عشرين دقيقة أصبحت درجة حرارة القضيب $50^\circ F$ اوجد

(أ) الزمن اللازم لتصل درجة حرارة القضيب إلى $25^\circ F$

(ب) درجة حرارة القضيب بعد عشر دقائق

١٥- وضع جسم درجة حرارته $50^\circ F$ بالخارج حيث درجة الحرارة $100^\circ F$ وكانت درجة حرارة الجسم بعد 5 دقائق هي $60^\circ F$ اوجد

(أ) متى تصل درجة حرارة الجسم إلى $75^\circ F$

(ب) درجة حرارة الجسم بعد عشرين دقيقة

١٦- يحتوى مستودع فى البداية 100 gal من محلول ملحي يحتوى على رطل واحد من الملح. ينساب محلول ملحي آخر يحتوى على رطل واحد من الملح لكل جالون إلى المستودع بمعدل 3 gal / min عند $t = 0$ ، وفى نفس اللحظة يخرج المخلوط الممتزج جيداً من المستودع بنفس المعدل. أوجد

(أ) كمية الملح فى المستودع عند أى لحظة t

(ب) الزمن اللازم لكى يحتوى المستودع على رطلين من الملح

١٧- وضع شخص 20000 دولار فى حساب توفير الذى يعطى فائدة مركبة سنوياً 5%. أوجد

(أ) قيمة الرصيد بعد ٣ سنوات

(ب) الزمن اللازم ليتضاعف قيمة الرصيد بافتراض عدم السحب أو الإضافة للرصيد

١٨- مستودع يحتوى 50 لتر من الماء يدخله محلول ملحي مشبع يحتوى x جرام / لتر من الملح تدخل المستودع بمعدل 1.5 لتر / دقيقة ومزج الخليط جيداً ويخرج من المستودع بمعدل 1 لتر / دقيقة. إذا كان 1 لتر يحتوى كمية 20 جرام/لتر فى نهاية 20 دقيقة. أوجد قيمة x .

١٩- مستودع يحتوى 500 جالون من ملح مشبع الذى يحتوى c رطل لكل جالون ينساب إلى المستودع بمعدل 5 جالون / دقيقة ويخرج المنتج بمعدل 10 جالون / دقيقة. إذا كانت لكبر كمية من الملح وجدت فى المستودع عند نهاية 20 دقيقة. فما هى كمية الملح الابتدائية المحتواة فى المستودع ،

٢٠- يكون اخراج (excretion) ملح الفوسفات أقل ما يمكن عند الساعة 6 صباحاً واكبر ما يمكن عند 6 مساءً. وإذا كان معدل الاخراج هو

$$\frac{1}{6} + \frac{1}{3} \cos \frac{\pi}{12} (t - 6)$$

جرام / ساعه عند الزمن t ، ($0 \leq t \leq 24$)، والجسم يحتوى 400 جرام من ملح الفوسفات وإن المريض مسموح له فقط بشرب الماء، فما هى كمية ملح الفوسفات فى جسم المريض عند أى وقت.

٢١- يزداد تعداد قطر معين بمعدل يتناسب مع عدد سكان القطر. وعدد سكان القطر الآن 80 مليوناً. ومنذ عشر سنوات كان تعدادهُ 70 مليوناً. بافتراض استمرار هذا المعدل في الازدياد، أوجد

(أ) تعبيراً عن عدد السكان التقريبي عند أي لحظة t (وبأخذه $t = 0$ هي الزمن الحالي)

(ب) عدد السكان التقريبي بعد نهاية فترة عشر سنوات تالية.

٢٢- تتلشى مادة مشعة معينة بمعدل يتناسب مع الكمية الموجودة. لوحظ أنه بعد ساعة واحدة قد تلاشى عشرة في المائة من المادة، أوجد زمن نصف حياة المادة. [نتويهِ: ليكن N_0 هو الكتلة الأصلية، وليس من الضروري معرفة N_0 صراحة]

٢٣- أودع مودع 10000 دولار في شهادة استثمار تُعطى 6 في المائة فائدة مركبة مستمرة سنوياً، فكم يكون الرصيد بعد نهاية سبع سنوات بفرض عدم الإضافة أو السحب من الرصيد.

٢٤- كم يكون الرصيد في الحساب المبين في المسألة السابقة إذا كان معدل الفائدة هو 7.5% بدلاً من 6%.

٢٥- أودع مودع 5000 دولار في حساب طفل عند ميلاده. بفرض عدم الإضافة أو السحب

(أ) فكم يكون رصيد الطفل عندما يبلغ عمره 21 عاماً إذا كان البنك يعطي فائدة مركبة 5% سنوياً للفترة كلها

(ب) عين معدل الفائدة المركبة المطلوبة ليكون الاستثمار مضاعفاً بعد ثمان سنوات.

(ج) عين معدل الفائدة المركبة المطلوبة ليكون الاستثمار ثلاثة أمثاله بعد عشر سنوات.

(د) كم من الزمن يلزم البنك لجعل الاستثمار ثلاثة أمثال الرصيد إذا كان معدل الفائدة المركبة المستمرة هي 2.25% سنوياً

(هـ) كم من الزمن يلزم البنك لجعل الاستثمار ضعف قيمته إذا كان معدل الفائدة المركبة المستمرة هي 8.75% سنوياً

٢٦- يخطط مودع لاستثمار 6000 دولار في حساب يعطى فائدة مركبة ما هو معدل الفائدة الذى يعطيه البنك للمودع الذى يريد أن يصل رصيده إلى 10000 دولار فى أربع سنوات.

٢٧- وضع جسم درجة حرارته 50°F فى فرن تبقى درجة حرارته ثابتة عند 150°F . إذا أصبحت درجة حرارة الجسم 75°F بعد 10 دقائق، أوجد الزمن اللازم لتصل درجة حرارة الجسم إلى 100°F .

٢٨- أعد كوب من الشاي فى كوب سبق تسخينه وماء ساخن بحيث كانت درجة حرارة الكوب والشاي فى البداية هي 190°F . ترك الكوب بعد ذلك ليبرد فى حجرة تبقى درجة حرارتها ثابتة عند 72°F . أصبحت درجة حرارة الشاي 150°F بعد دقيقتين. عين

(أ) درجة حرارة الشاي بعد خمس دقائق

(ب) الزمن اللازم لتصل درجة حرارة الشاي 100°F .

٢٩- أسقط جسم كتلته 3 kg من ارتفاع 50 m بسرعة صفر. بإهمال مقاومة الهواء، أوجد

(أ) تعبيراً عن سرعة الجسم عند أى لحظة t

(ب) تعبيراً عن موضع الجسم عند أى زمن t بالنسبة إلى نظام الإحداثيات المبين فيه الأحداثى الرأسى لأعلى.

٣٠- أسقط جسم كتلته 2 kg من ارتفاع 45 m بسرعة ابتدائية 10 متر/ثانية. بإهمال مقاومة الهواء، أوجد

(أ) تعبيراً عن سرعة الجسم عند أى لحظة t

(ب) الزمن اللازم لكى يصل الجسم إلى الأرض

٣١- قذف جسم كتلته m رأسياً إلى أعلى فى الهواء بسرعة ابتدائية v_0 . بإهمال مقاومة الهواء، أوجد

(أ) معادلة الحركة فى نظام إحداثيات ديكارتى

(ب) تعبيراً عن سرعة الجسم عند أى لحظة t

(ج) أقصى ارتفاع يصل إليه الجسم.

٣٢- فى دائرة مقاومة ومكثف (RC) لها قوة دافعة كهربية 5 فولت، ومقاومة 10 أوم، ومكثف سعته 10^{-2} فاراد وشحنة ابتدائية 5 كولوم على المكثف. اوجد

(أ) التيار العابر

(ب) تيار حالة الاستقرار

٣٣- دائرة مقاومة ومكثف لها قوة دافعة كهربية 100 فولت، ومقاومة 10 أوم، وسعة 0.02 فاراد وشحنة ابتدائية 5 كولوم على المكثف. اوجد

(أ) تعبيراً عن الشحنة على المكثف عند أى لحظة t

(ب) التيار فى الدائرة عند أى لحظة t

٣٤- دائرة مقاومة ومكثف لها قوة دافعة كهربية 10^4 فولت، ولها مقاومة 10 أوم، وسعة 0.04 فاراد وشحنة ابتدائية 10 كولوم على المكثف. اوجد

(أ) تعبيراً عن الشحنة على المكثف عند أى لحظة t

(ب) التيار فى الدائرة عند أى لحظة t

٣٥- دائرة مقاومة ومكثف لها قوة دافعة كهربية $10 \sin t$ فولت، ومقاومة 100 أوم، وسعة 0.05 فاراد، ولا توجد شحنة ابتدائية على المكثف. اوجد

(أ) للشحنة على المكثف عند أى لحظة t

(ب) تيار حالة الاستقرار

٣٦- دائرة مقاومة ومكثف لها قوة دافعة كهربية $300 \cos 2t$ فولت، ومقاومة 150 أوم، وسعة 1.6×10^{-2} فاراد، وشحنة ابتدائية 5 كولوم على المكثف. لوجد

(أ) الشحنة على المكثف عند أى لحظة t

(ب) تيار حالة الاستقرار

٣٧- دائرة مقاومة وملف (RL) لها قوة دافعة كهربية 5 فولت، ومقاومة 50 أوم، وحث 1 هنرى ولا يوجد تيار ابتدائى. اوجد

(أ) التيار في الدائرة عند أي لحظة t

(ب) مركبة حالة الاستقرار للتيار

٣٨- يحتوى مستودع في البداية على 10 جالون مياه نقية. عند $t = 0$ ، ينساب محلول ملحي يحتوى على $\frac{1}{2}$ رطل ملح لكل جالون إلى المستودع بمعدل 2 جالون / دقيقة، بينما يخرج المخلوط الممتزج جيدا من المستودع بنفس المعدل. اوجد (أ) الكمية (ب) تركيز الملح في المستودع عند أي لحظة t

٣٩- يحتوى مستودع في البداية على 80 جالون من محلول ملحي يحتوى على $\frac{1}{8}$ رطل من الملح لكل جالون. عند $t = 0$ ، ينساب محلول ملحي آخر يحتوى على رطل واحد من الملح لكل جالون بمعدل 4 جالون / دقيقة بينما يخرج المخلوط الممتزج جيدا من المستودع بمعدل 8 جالون / دقيقة. اوجد كمية الملح في المستودع عندما يحتوى المستودع على 40 جالون من المحلول فقط.

٤٠- يحتوى مستودع على 100 جالون من محلول ملحي مكون بإذابة 80 رطل من الملح في الماء. تتساق مياه نقية إلى المستودع بمعدل 4 جالون / دقيقة، بينما يخرج المخلوط الممتزج جيدا من المستودع بنفس المعدل. اوجد

(أ) كمية الملح في الخزان عند أي لحظة t

(ب) الزمن اللازم لكي يخرج نصف الملح من المستودع

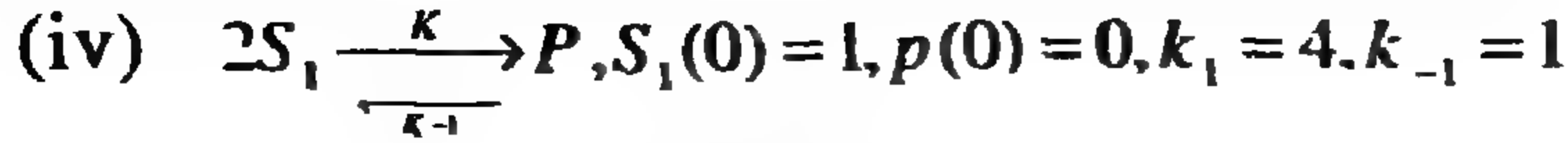
٣٩- يحتوى مستودع على 100 جالون من محلول ملحي مكون بإذابة 60 رطل من الملح في الماء. تتساق مياه مالحة تحتوى على رطل واحد لكل جالون بمعدل 2 جالون / دقيقة، بينما يخرج المخلوط الممتزج جيدا من المستودع بمعدل 3 جالون / دقيقة. اوجد كمية الملح في المستودع بعد 30 دقيقة.

٤١- اوجد $p(t)$ باستخدام قانون الكتلة

(i) $S_1 \xrightarrow{k} P, k = 3, S_1(0) = 4, p(0) = 0$

(ii) $S_1 \xrightarrow{k} P, S_1(0) = c, p(0) = q, q > 0, k > 0, c > 0$

(iii) $S_1 \xrightarrow{k_1} X_1 \xrightarrow{k_2} X_2 \xrightarrow{k_3} P, s_1(0) = s_0 > 0, x_1(0) = x_2(0) = p(0) = 0, k_i \neq k_j, i \neq j$



٤٢- افترض أن في الخليط S_1 ، S_2 يحدث التفاعل



وليكن $p_2(0), p_1(0) = 0, s_2(0) = 1, s_1(0) = 2$

(أ) بتطبيق قانون عمل الكتلة لكتب معادلات السرعات الأربعة لهذه التفاعلات

(ب) اثبت أن $p_2 = 1 - e^{-\left(\frac{k_2}{k_1}\right)p_1}$ (النظام مغلق)

(جـ) اوجد جميع الكميات المحفوظة (conserved)

٤٣- في التفاعل $S_1 + S_2 + S_3 \xrightarrow{k} P$ افترض أن $s_2(0) = 1, s_1(0) = 2$

$s_3(0) = \frac{3}{2}$ ، $p(t) = 0$. اكتب معادلة الحركة $\frac{dp}{dt} = f(p)$ التي تصف

التفاعل. وعين جميع الحلول الثابتة لهذه المعادلة. صف السلوك العام لحل هذه المعادلة مستخدماً إشارة $f(p)$ في التحليل.

الباب الرابع

معادلات تفاضلية من الرتبة الاولى والدرجة الاعلى

First order nonlinear differential equations

١-٤ مقدمة: تكون الصورة العامة لمعادلة تفاضلية من الرتبة الاولى ودرجة اعلى من الاولى هي:

$$p^n + Q_1 p^{n-1} + Q_2 p^{n-2} + \dots + Q_n = 0 \quad (1)$$

حيث $p = dy/dx$ ، Q_1, Q_2, \dots, Q_n دوال في x و y . وهذه المعادلة بهذه الصورة يصعب حلها - توجد ثلاث طرائق رئيسية لحل هذه المعادلات سوف نتعرض لها في هذا الباب.

الطريقة الاولى تستخدم في حل المعادلة التفاضلية بالنسبة إلى المشتقة p أى تحل المعادلة إلى عدة عوامل في p . ويمكن استخدام الطريقتين الاخرين في حل هذه المعادلة التفاضلية إذا فشلت الطريقة الاولى .

وفي هذا الباب يمكن أن يكون الحل في احدى الصورتين التاليتين

(i) الصورة الديكارتية التى تحتوى x و y وثابت اختياري مثل $y^2 = 2cx + c^2$

(ii) الصورة البارامترية: والتي تتكون من معادلتين على الصورة $x = f_1(p, c)$ ، $y = f_2(p, c)$ ، حيث c ثابت اختياري، p هو البارامتر. هاتان المعادلتان هما الصورة البارامترية للحل. وهذا الحل يظهر عندما يتعذر حذف p من المعادلتين.

٢-٤ الطريقة الاولى: معادلات يمكن تحليلها كعوامل من الدرجة الاولى في p .

نفترض لدينا معادلة تفاضلية والتي يمكن تحليلها بالنسبة إلى p على الصورة.

$$[p - f_1(x, y)][p - f_2(x, y)] \dots [p - f_n(x, y)] = 0$$

وبمساواة كل عامل بالصفر يعطى معادلة من الدرجة الاولى والرتبة الاولى. ونفترض أن حلولها، (مثلا) هي

$$\phi_1(x, y, c_1) = 0, \phi_2(x, y, c_2) = 0 \dots, \phi_n(x, y, c_n) = 0$$

ولا ينتقص من العمومية إذا وضعنا $c_1 = c_2 = c_3 = \dots c_n = c$

وبالتالى يمكن وضع حل المعادلة المعطاه على الصورة

$$\phi_1(x, y, c) \phi_2(x, y, c) \phi_3(x, y, c) \dots \phi_n(x, y, c) = 0$$

مثال (١): حل المعادلة

$$p = \frac{dy}{dx} \quad \text{حيث} \quad p^2 + 2py \cot x = y^2$$

الحل: لدينا

$$p^2 + 2py \cot x - y^2 = 0, \quad p = dy/dx$$

وبحل هذه المعادلة بالنسبة إلى p نجد أن

$$p = -y \cot x \pm \left(\frac{1}{2}\right) \sqrt{4y^2 \cot^2 x + 4y^2}$$

وبأخذ الاشارتين + و - فيكون لدينا المعادلتين

$$(i) \quad p = \frac{dy}{dx} = \frac{1 - \cos x}{\sin x} y, \quad (ii) \quad \frac{dy}{dx} = -\frac{1 + \cos x}{\sin x}$$

وبفصل المتغيرات فى (i) نحصل على

$$\frac{dy}{y} = \frac{2 \sin^2(x/2) dx}{2 \sin(x/2) \cos(x/2)}$$

أى

$$\frac{dy}{y} = \frac{\sin(x/2)}{\cos(x/2)} dx \Rightarrow \ln y = -2 \ln(\cos(x/2)) + \ln c$$

أى أن الحل هو:

$$y = c \sec^2(x/2)$$

وبالمثل (ii) تعطى الحل

$$y = c \operatorname{cosec}^2(x/2)$$

وعلى ذلك سيكون الحل العام هو:

$$(y - c \sec^2(x/2))(y - c \operatorname{cosec}^2(x/2)) = 0 \quad (1)$$

مثال (٢): إذا كان المنحنى الذى معادلته التفاضلية هي $p^2 + 2py \cot x = y^2$ يمر بالنقطة $(\pi/2, 1)$ اثبت أن معادلة المنحنى هي:

$$(2y - \sec^2 x/2)(2y - \operatorname{cosec}^2 x/2) = 0$$

الحل: حيث إن الحل (1) فى المثال (١) يمر بالنقطة $(\pi/2, 1)$ فنجد أن

$$(1 - 2c)(1 - 2c) = 0 \Rightarrow c = 1/2$$

وبالتعويض فى (1) نجد أن الحل هو

$$(2y - \sec^2 x/2)(2y - \operatorname{cosec}^2 x/2) = 0$$

وهى الصورة العامة للمنحنى.

مثال (٣): حل المعادلة

$$(1 - y^2 + y^4/x^2)p^2 - 2(yp/x) + y^2/x^2 = 0$$

الحل: نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$p^2 - \frac{2y}{x}p + \frac{y^2}{x^2} = p^2 y^2 - \frac{p^2 y^4}{x^2}$$

أى

$$(p - \frac{y}{x})^2 = p^2 y^2 (1 - y^2 / x^2)$$

$$(p - \frac{y}{x}) = \pm p y (1 - y^2 / x^2)^{1/2}$$

وبالتالى بالضرب فى x نجد أن

$$(px - y) = \pm p y (x^2 - y^2)^{1/2}$$

وعلى ذلك

$$\frac{dx}{dy} [x \mp y \sqrt{x^2 - y^2}] = y$$

أى

$$\frac{dx}{dy} = \frac{x \mp \sqrt{x^2 - y^2}}{y}$$

ولحل هذه المعادلة المتجانسة نضع $x = vy$ وبالتالى

$$v + y \frac{dv}{dy} = \frac{vy \mp \sqrt{v^2 y^2 - y^2}}{y} = v \mp \sqrt{v^2 - 1}$$

وعلى ذلك

$$y \frac{dv}{dy} = \mp \sqrt{v^2 - 1} \Rightarrow \frac{dv}{\sqrt{v^2 - 1}} = \mp \frac{dy}{y}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\cosh^{-1} v = c \mp \ln y \Rightarrow \cosh^{-1}(x/y) = c \mp \ln y = \mp \ln c_1 y, c = \ln c_1$$

مثال ٤ : حل المعادلة

$$x^2 (dy/dx)^2 - 2xy (dy/dx) + 2y^2 - x^2 = 0$$

الحل: بحل المعادلة بالنسبة إلى dy/dx نحصل على

$$\frac{dy}{dx} = \frac{2xy \pm \sqrt{4x^2y^2 - 4x^2(2y^2 - x^2)}}{2x^2} = \frac{y \pm \sqrt{x^2 - y^2}}{x}$$

أى أن

$$\frac{dy}{dx} = \frac{y}{x} \pm \left(1 - \frac{y^2}{x^2}\right)^{1/2}$$

وهي معادلة متجانسة وبوضع $y/x = v$ ، $y = xv$ وبالتعويض

$$\frac{dy}{dx} = v + x \frac{dv}{dx} \quad \text{فى المعادلة نحصل على}$$

$$v + x \frac{dv}{dx} = v \pm \sqrt{1 - v^2} \Rightarrow \frac{dv}{\sqrt{1 - v^2}} = \pm \frac{dx}{x}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\sin^{-1} v = \pm \ln x \pm \ln c \Rightarrow \sin^{-1}(y/x) = \pm \ln(cx)$$

٣-٤ الطريقة الثانية: معادلات تحل فى x

عندما تكون المعادلة المعطاة من الدرجة الأولى فى x فانه يمكن كتابتها على الصورة

$$x = f(y, p) \quad (1)$$

باشتقاق (1) بالنسبة إلى y فنحصل على معادلة على الصورة

$$1/p = \phi(y, p, dp/dy) , \quad \frac{dy}{dx} = p$$

وهذه معادلة تفاضلية في متغيرين y, p والذي يكون حلها على الصورة

$$F(y, p, c) = 0 \quad (2)$$

ويحذف p من (1)، (2) فنحصل على الحل المطلوب

ملحوظة (١): إذا تعذر حذف p من (1)، (2) فانتنا نحصل على

$$x = F_1(p, c), y = F_2(p, c) \quad (3)$$

وهو الحل في الصورة البارامترية، حيث p هو البارامتر.

مثال (١): حل المعادلة

$$y = 2px + p^2y$$

الحل: بالحل بالنسبة إلى x يكون لدينا

$$2x = -py + y/p \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى y نحصل على

$$\frac{2}{p} = -p - y \frac{dp}{dy} + \frac{1}{p} - \frac{y}{p^2} \frac{dp}{dy}$$

أى

$$p + \frac{1}{p} = -y (dp/dy) (1 + 1/p^2)$$

أى

$$p(1 + \frac{1}{p^2}) + y (dp/dy) (1 + 1/p^2) = 0$$

أى

$$(1 + \frac{1}{p^2})[p + y \frac{dp}{dy}] = 0$$

وبحذف العامل الأول لأنه يؤدي إلى حل شاذ، فيكون لدينا

$$p + y \frac{dp}{dy} = 0 \Rightarrow \frac{dp}{p} + \frac{dy}{y} = 0$$

والتكامل

$$\ln p + \ln y = \ln c \Rightarrow py = c \quad (2)$$

لحذف p من بين (1)، (2)، فالتنا نحل (2) بالنسبة إلى p فيكون $p = c/y$ وبوضع قيمة p هذه في (1) نحصل على

$$2x = -c + y^2/c \Rightarrow y^2 = 2xc - c^2$$

وهو الحل المطلوب.

مثال (٢): حل المعادلة

$$x = y + p^2$$

الحل: بالاشتقاق بالنسبة إلى y نحصل على

$$\frac{1}{p} = 1 + 2p \frac{dp}{dy} \Rightarrow \frac{dp}{dy} = (1 - p)/2p^2 \quad (1)$$

أو

$$dy = -\frac{2p^2}{p-1} dp = -2(p + 1 + \frac{1}{p-1}) dp$$

وبالتكامل نحصل على

$$y = c - 2[\frac{1}{2}p^2 + p + \ln(p-1)] \quad (2)$$

بتعويض قيمة y فى المعادلة المعطاة نحصل على

$$x = c - 2[p + \ln(p - 1)] \quad (3)$$

تكون المعادلتان (2)، (3) هما حل للمعادلة المعطاه فى الصورة البارامترية

ملحوظة: يمكن حل المعادلة بالنسبة إلى y كما سنرى فى البند القادم.

٤-٤- الطريقة الثالثة: معادلات تحل بالنسبة إلى y :

مثال (١): حل المعادلة

$$y = -px + x^4 p^2$$

الحل: بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$p = -p - x \frac{dp}{dx} + 4x^3 p^2 + 2x^4 p (dp/dx)$$

أى

$$x \left(\frac{dp}{dx} \right) (1 - 2x^3 p) + 2p(1 - 2x^3 p) = 0$$

أى

$$(1 - 2x^3 p) \left(x \frac{dp}{dx} + 2p \right) = 0$$

نحذف الحد الأول لأنه يؤدي إلى حل شاذ. وعلى ذلك

$$x \frac{dp}{dx} + 2p = 0 \Rightarrow 2 \frac{dx}{x} + \frac{dp}{p} = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$2\ln x + \ln p = \ln c \quad \text{أى} \quad p = c/x^2$$

وبوضع قيمة p فى المعادلة للمعطاه نحصل على

$$y = -\left(\frac{c}{x^2}\right)x + x^4(c^2/x^4) \Rightarrow y = c^2 - (c/x)$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$y = x + a \tan^{-1} p$$

الحل: بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$p = 1 + \frac{a}{1+p^2} \frac{dp}{dx} \Rightarrow dx = a \frac{dp}{(p-1)(1+p^2)}$$

باستخدام التكسور الجزئية نجد أن

$$dx = \frac{a}{2} \left[\frac{1}{p-1} - \frac{p+1}{p^2+1} \right] dp$$

وبالتكامل نحصل على

$$x = c + \frac{1}{2}a[\ln(p-1) - \frac{1}{2}\ln(p^2+1) - \tan^{-1} p] \quad (2)$$

العلاقة (2) مع المعادلة المعطاه يكونان الحل المطلوب فى الصورة البارامترية، p هو البارامتر.

٤-٥ معادلة لاجرانج: Lagrange

تسمى المعادلة التى على الصورة

$$y = xF(p) + f(p) \quad (1)$$

معادلة لاجرانج. ونحل بالطرق السابقة ، ولكن للسهولة سندرس جميع الحالات الخاصة للمعادلة (1)

طريقة الحل: نشق المعادلة (1) بالنسبة إلى x فنحصل على

$$p = F(p) + xF'(p)\frac{dp}{dx} + f'(p)\frac{dp}{dx}$$

أى لن

$$p - F(p) = [xF'(p) + f'(p)]\frac{dp}{dx}$$

أى لن

$$\frac{dx}{dp} = \frac{xF'(p) + f'(p)}{p - F(p)}$$

أى

$$\frac{dx}{dp} = \frac{F'(p)}{p - F(p)}x + \frac{f'(p)}{p - F(p)}$$

وهى معادلة خطية x ، p وتحل بالطرق السابقة ونحصل على العلاقة التالية

$$x = \phi(p, c) \quad (2)$$

فإذا حذفنا p من بين (1)، (2) فنحصل على الحل المطلوب. وإذا تعذر ذلك فالتنا نضع قيمة x فى (1) نحصل على

$$y = \phi(p, c)F(p) + f(p) \quad (3)$$

والان (2)، (3) معا تعطيان الحل المطلوب فى الصورة البارامترية، p هو البارامتر

مثال (١): حل المعادلة

$$y = apx + bp^3 \quad (1)$$

الحل: بالاشتقاق بالنسبة إلى x فنحصل على

$$p = ap + ax \frac{dp}{dx} + 3bp^2 \frac{dp}{dx} \Rightarrow p(1-a) = (ax + 3bp^2) \frac{dp}{dx}$$

وبالتالى

$$\frac{dx}{dp} = \frac{ax + 3bp^2}{(1-a)p}$$

$$\frac{dx}{dp} + \frac{ax}{(a-1)p} = \frac{3bp}{1-a} \quad (2)$$

وهى معادلة خطية فى x ويكون عامل المكاملة

$$I.F. = e^{\int [a dp / (a-1)p]} = e^{a/(a-1) \ln p} \\ = p^{[a/(a-1)]}$$

ويكون حل المعادلة (2) هو

$$xp^{\frac{a}{a-1}} = \frac{3b}{1-a} \int p^{\frac{a}{a-1}} p dp + c \\ = \frac{3b}{1-a} \int p^{(2a-1)/(a-1)} dp + c$$

اى ان

$$xp^{\frac{a}{a-1}} = \frac{3b}{(1-a)(3a-2)/(a-1)} p^{(3a-2)/(a-1)} + c \\ = \frac{3b}{(2-3a)} p^{(3a-2)/(a-1)} + c$$

$$x = \frac{3bp^2}{2-3a} + cp^{a/(1-a)} \quad (3)$$

فيكون الحل المطلوب هو (1)، (3) في الصورة البارامترية.

٦-٤ معادلة كليرو (Clairout)

تسمى المعادلة التي على الصورة

$$y = xp + f(p) \quad (1)$$

معادلة كليرو. بالاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$p = p + x \frac{dp}{dx} + f'(p) \frac{dp}{dx}$$

أى

$$[x - f'(p)] \frac{dp}{dx} = 0$$

يُحذف الحد الأول لأنه يؤدي إلى الحل الشاذ فيكون لدينا

$$\frac{dp}{dx} = 0 \Rightarrow dp = 0 \Rightarrow p = c$$

بوضع قيمة p في (1) فنحصل على الحل المطلوب وهو

$$y = xc + f(c)$$

ملحوظة (١): معادلة كليرو حالة خاصة من معادلة لاجرانج عندما $F(p) = p$.

ملحوظة (٢): نتذكر أن حل معادلة كليرو نحصل عليه بوضع c بدلا من p ، حيث c ثابت اختياري.

مثال (١): حل المعادلة

$$(y - px)(p - 1) = p$$

الحل: نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$y - px = \frac{p}{p-1} \Rightarrow y = px + \frac{p}{p-1}$$

وهي في صورة معادلة كليرو. فيوضع c بدلا من p فيكون الحل هو

$$y = cx + \frac{c}{c-1},$$

حيث c ثابت إختياري.

مثال (٢): حل المعادلة

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)^2 (x^2 - a^2) - 2\left(\frac{dy}{dx}\right)xy + y^2 - b^2 = 0$$

الحل: نكتب المعادلة على الصورة

$$p^2 x^2 - 2pxy + y^2 = a^2 p^2 + b^2$$

أى

$$(y - px)^2 = a^2 p^2 + b^2 \Rightarrow y - px = \pm \sqrt{a^2 p^2 + b^2}$$

$$y = px \pm \sqrt{a^2 p^2 + b^2}$$

وهي صورة معادلة كليرو. ويكون الحل هو

$$y = cx \pm \sqrt{a^2 c^2 + b^2} \Rightarrow (y - cx)^2 = a^2 c^2 + b^2$$

٤-٧ معادلات تختزل إلى صورة معادلة كليرو:

باستخدام تعويض مناسب يمكن وضع بعض المعادلات في صورة معادلة كليرو. ولا توجد طريقة عامة للتعويض المباشر. وعلى القارئ تذكر التعويضات الثلاثة الهامة المعطاة في الأمثلة التالية:

للصورة الأولى: إذا كان $y^2 = pxy + f(py/x)$ نضع $x^2 = u, y^2 = v$.
مثال (١): حل المعادلة

$$x^2(y - px) = yp^2$$

الحل: بضرب المعادلة في y نحصل على

$$x^2 y^2 - px^3 y = y^2 p^2 \Rightarrow y^2 = pxy + (py/x)^2 \quad (1)$$

وهي في الصورة $y^2 = pxy + f(py/x)$ لذلك نستخدم التعويض $x^2 = u, y^2 = v$ وعلى ذلك

$$\frac{dv}{du} = \frac{dv}{dy} \cdot \frac{dy}{dx} \cdot \frac{dx}{du} \Rightarrow \frac{dv}{du} = \frac{2y}{2x} \cdot \frac{dy}{dx} \Rightarrow P = \frac{y}{x} p$$

$$\text{حيث } P = \frac{dv}{du}, p = \frac{dy}{dx} \text{ . والآن}$$

$$pxy = (x/y)Pxy = x^2 P = uP$$

وبوضع هذه القيم لكل من pxy ، py/x في (1) نحصل على

$$v = uP + P^2$$

وهي في صورة معادلة كليرو ويكون حلها العام

$$v = uc + c^2 \Rightarrow y^2 = cx^2 + c^2$$

الصورة الثانية: إذا كان $e^{by}(a - bp) = f(pe^{by-ax})$

نستخدم التعويض $u = e^{ax}, v = e^{by}$.

مثال (٢): حل المعادلة

$$e^{3x}(p-1) + p^3 e^{2y} = 0$$

الحل: نعيد كتابة المعادلة على الصورة

$$(p-1)e^{3x} = -p^3 e^{2y} \Rightarrow 1-p = p^3 e^{2y-3x}$$

أى على الصورة

$$e^y(1-p) = p^3 e^{3(y-x)}$$

وهى فى الصورة الثانية نضع $u = e^x$ ، $v = e^y$ (حيث $a = 1$ ، $b = 1$). وعلى ذلك

$$\frac{dv}{du} = \frac{dv}{dy} \cdot \frac{dy}{dx} \cdot \frac{dx}{du} \Rightarrow \frac{dv}{du} = \frac{e^y}{e^x} \frac{dy}{dx} \Rightarrow P = \frac{v}{u} p$$

$$P = \frac{dv}{du} , p = \frac{dy}{dx} \text{ حيث } p = \frac{uP}{v} \text{ أو}$$

$$e^{3x}(p-1) + p^3 e^{2y} = 0 \quad \text{وبالتعويض فى المعادلة}$$

نحصل على

$$u^3 \left(\frac{uP}{v} - 1 \right) + \frac{u^2 P^3}{v^3} v^2 = 0$$

$$uP - v + P^3 = 0 \Rightarrow v = uP + P^3 \text{ أى أن}$$

وهى فى صورة معادلة كليرو ويكون حلها هو

$$v = uc + c^3 \Rightarrow e^y = ce^x + c^3$$

الصورة الثالثة: فى بعض الأحيان التعويض $y^2 = v$ يحول المعادلة إلى صورة معادلة كليرو

مثال (٣): حل المعادلتين

$$(i) \quad y = 2px + y^2 p^3 ,$$

$$(ii) \quad y - 2px + ayp^2 = 0$$

الحل:

$$(i) \text{ بوضع } y^2 = v \text{ بالتالى } 2y \, dy / dx = \frac{dv}{dx} \text{ أى أن } 2yp = P$$

بضرب المعادلة المعطاة فى y نحصل على

$$y^2 = 2pxy + y^3 p^3 \Rightarrow v = xP + P^3 / 8$$

وهى فى صورة معادلة كليرو ويكون الحل هو

$$v = xc + c^3 / 8 \Rightarrow y^2 = cx + c^3 / 8$$

(ii) بالضرب فى y نحصل على

$$y^2 = 2xyp - ay^2 p^2 \Rightarrow v = xp - \frac{ap^2}{4}$$

حيث $y^2 = v$ ، $2py = P$ كما فى الجزء (i) ويكون الحل كما سبق

$$y^2 = cx - \frac{ac^2}{4}$$

٨-٤ علاقة المميز p : p-Discriminant relation

ليكن $f(x, y, p) = 0$ معادلة تفاضلية معطاه. ولنعتبر $p (= dy / dx)$ كبارامتر. فانا نحصل على علاقة المميز p بحذف البارامتر p من بين المعادلتين

$$f(x, y, p) = 0 , \quad \partial f / \partial p = 0 \quad (1)$$

فيلي من التعريف أن علاقة المميز p تمثل المحل الهندسى (Locus) لكل نقطة التى عندها $f(x, y, p) = 0$ لها قيم متساوية للبارامتر p .

٩-٤ علاقة المميز c : ليكن $\phi(x, y, c) = 0$ هو الحل العام أو الحل التام (complete) للمعادلة التفاضلية $f(x, y, p) = 0$ ونعتبر الثابت الاختياري c كبارامتر. فإن علاقة المميز c تحصل عليها بحذف c بين المعادلتين

$$\phi(x, y, c) = 0, \quad \partial\phi / \partial c = 0 \quad (2)$$

ويلي من التعريف أن علاقة المميز c تمثل المحل الهندسي لكل نقطة التي عندها $\phi(x, y, c) = 0$ لها قيم متساوية للبارامتر c .

ملحوظة: إذا كانت المعادلة تربيعية (quadratic) في البارامتر p أو c فإن المميز p أو المميز c يمكن الحصول عليه كما يلي :

إذا كان $F_1 p^2 + F_2 p + F_3 = 0$ (أو $F_1 c^2 + F_2 c + F_3 = 0$) تربيعية في p (أو c) حيث F_1, F_2, F_3 دوال في x, y فإن علاقة المميز p (أو المميز c) تعطى العلاقة $F_2^2 - 4F_1 F_3 = 0$

الحل المنفرد (الشاذ) (singular)

ليكن لدينا معادلة كليرو

$$y = px + a / p \quad (1)$$

والذي حلها هو

$$y = mx + a / m \quad (2)$$

حيث m ثابت إختياري. وتعرف من الهندسة الديكارتية أن (2) تمثل مماسا للقطع المكافئ $y^2 = 4ax$ لكل قيمة للثابت m . وعلى العكس كل نقطة على القطع المكافئ $y^2 = 4ax$ يوجد مماس عندها له المعادلة (2). وينتج من تعريف الغلاف (envelope) أن $y^2 = 4ax$ تمثل غلاف للعائلة (2) حيث بسهولة التأكد من أن $y^2 = 4ax$ هو حل للمعادلة (1). وهذا يثبت العبارة.

" معادلة غلاف العائلة لمنحنيات معطاء بالحل العام لمعادلة تفاضلية والذي يعرف بالحل المنفرد. مثل هذا الحل لا يحتوى على ثابت إختياري وأنه ليس كحالة خاصة للحل العام . ويمكن فى بعض الاحيان ممكن اختزال هذا الحل من الحل العام باعطاء قيمة خاصة للثابت الإختياري. فى مثل هذه الحالة يكون الحل المنفرد هو حل خاص أيضاً ."

إذا كان $E(x, y) = 0$ حل منفرد (غلاف) لمعادلة تفاضلية $f(x, y, p) = 0$ الذى حلها العام هو $\phi(x, y, c) = 0$ فإن $E(x, y)$ يكون عاملاً فى المميزين p, c . علاوة على ذلك $E(x, y) = 0$ يجب أن يحقق المعادلة التفاضلية $f(x, y, p) = 0$.

٤-١٠ أمثلة

مثال (١): أوجد المميز فى كل من

$$(أ) \quad p^3 - px - y = 0 \quad (ب) \quad p^3 x - 2p^2 y - 16x^2 = 0$$

$$(جـ) \quad y = c(x - c)^2$$

الحل:

(أ) علينا أن نحذف p من المعادلة المعطاة

$$f(x, y, p) = p^3 + px - y = 0$$

والمعادلة $\frac{\partial f}{\partial p} = 3p^2 + x = 0$ وبعد حذف p من المعادلتين فنجد أن

$$4x^3 + 27y^2 = 0$$

ملحوظة: إذا كان $f(x, y, p) = 0$ من درجة n فى p فإننا نحذف p

$$\text{من المعادلتين } nf - p \frac{\partial f}{\partial p} = 0, \quad \frac{\partial f}{\partial p} = 0$$

(ب) علينا حذف p من المعادلتين

$$3f - p \frac{\partial f}{\partial p} = 3p^3x - 6p^2y - 48x^2 - 3p^3x + 4p^2y = -2p^2y - 48x^2$$

و $\frac{\partial f}{\partial p} = 3p^2x - 4py = 0$ ، نستنتج من المعادلة الأخيرة

$$9p^4x^2 = 16p^2y^2 \Rightarrow 9p^4x^2 - 16p^2y^2 = 0$$

ومن المعادلة الأولى $p^2 = -24 \frac{x^2}{y}$ ثم نعوض عن p^2 فنجد ان

$$x^2(2y^3 + 27x^4) = 0$$

(جـ) في هذه الحالة $g(x, y, c) = c^3 - 2c^2x + cx^2 - y = 0$ علينا حذف c من

$$(i) \quad 3g - c \frac{\partial g}{\partial c} = 3c^3 - 6c^2x + 3cx^2 - 3y - 3c^3 + 4c^2x - c^2x^2$$

$$= -2c^2x + 2cx^2 - 3y = 0$$

$$(ii) \quad \frac{\partial g}{\partial c} = 3c^2 - 4cx + x^2 = 0$$

بضرب (i) في (3) والمعادلة (ii) في x^2 والجمع نجد أن

$$-2cx^2 + 2x^3 - 9y = 0$$

نعوض عن $c = \frac{2x^3 - 9y}{2x^2}$ في (ii) فنحصل على

$$y(4x^3 - 27y) = 0$$

مثال (٢): حل المعادلة $y = 2xp - yp^2$ وابحث عن الحلول المفردة.

الحل: يمكن كتابة المعادلة المعطاة بالشكل $2x = \frac{y}{p} + yp$ وبالاشتقاق بالنسبة إلى y نجد أن

$$\frac{2}{p} = \frac{1}{p} - \frac{y}{p^2} \frac{dp}{dy} + p + y \frac{dp}{dy} \Rightarrow (p^2 - 1)(p + y \frac{dp}{dy}) = 0$$

وبتكامل المقدار $p + y \frac{dp}{dy} = 0$ نحصل على $py = c$ وبالتعويض عن

$$p = \frac{c}{y} \text{ في المعادلة المعطاة فنجد أن الحل العام هو } y^2 = 2cx - c^2.$$

إن علاقة المميز p والمميز c هي $x^2 - y^2 = 0$ وحيث إن كل من $y = x$ ، $y = -x$ تحقق المعادلة التفاضلية فإنهما حلان مفردان للمعادلة.

مثال (٣): اوجد المميز p - والمميز c - للمعادلة

$$4p^2 x(x-a)(x-b) = [3x^2 - 2x(a+b) + ab]^2$$

الحل: يمكن كتابة المعادلة على الصورة

$$4x(x-a)(x-b)p^2 - [3x^2 - 2x(a+b) + ab]^2 = 0 \quad (1)$$

ويكون حل المعادلة (1) هو

$$(y+c)^2 = x(x-a)(x-b) = 0$$

$$\Rightarrow c^2 + 2cy + y^2 - x(x-a)(x-b) = 0 \quad (2)$$

من (1) يكون علاقة المميز p هي

$$0 - 4x(x-a)(x-b)[- (3x^2 - 2x(a+b) + ab)^2] = 0$$

$$\text{i.e. } x(x-a)(x-b)[3x^2 - 2x(a+b) + ab]^2 = 0 \quad (3)$$

من (2) تكون علاقة المميز c هي

$$4y^2 - 4[y^2 - x(x-a)(x-b)] = 0$$

$$\text{i.e. } x(x-a)(x-b) = 0$$

نلاحظ أن $x = 0$ تظهر في كل المميزين. وأيضا $x = 0$ مع $\frac{dx}{dy} = 0$

أي $\frac{1}{p} = 0$ تحقق (1) (بعد القسمة على p^2). وبالتالي $x = 0$ حل منفرد (الغلاف) (singular) وأيضا لأسباب مشابهة $x - a = 0$ ، $x - b = 0$ أيضا حلولاً منفردة.

مثال (٤): اوجد المميزين p ، c والحلول المنفردة للمعادلة

$$p^2(1-x^2) = 1-y^2$$

الحل: لدينا المعادلة

$$p^2(1-x^2) - (1-y^2) = 0 \quad (1)$$

ويكون علاقة المميز p هي

$$0 + 4(1-x^2)(1-y^2) = 0$$

$$(1-x)(1+x)(1-y)(1+y) = 0 \quad (2)$$

وبحل (1) بالنسبة إلى p نجد أن

$$p = \frac{dy}{dx} = \sqrt{1-y^2} / \sqrt{1-x^2}$$

$$dy / \sqrt{1-y^2} - dx / \sqrt{1-x^2} = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$\sin^{-1} y - \sin^{-1} x = c'$, c' ثابت اختياري
أو

$$\frac{\pi}{2} - \cos^{-1} y - \left(\frac{\pi}{2} - \cos^{-1} x \right) = c' \Rightarrow \cos^{-1} x - \cos^{-1} y = c'$$

بأخذ \cos للطرفين نحصل على

$$\sqrt{(1-x^2)}\sqrt{(1-y^2)} + xy = \cos c' = c$$

أو

$$(1-y^2)(1-x^2) = (c-xy)^2$$

$$c^2 - 2xy c + x^2 + y^2 - 1 = 0 \quad (3)$$

يلاحظ أن مميز c يعطى من

$$\text{i.e. } (1-x^2)(1-y^2) = 0 \Rightarrow (1-x)(1+x)(1-y)(1+y) = 0 \quad (4)$$

نلاحظ أن $1-x=0$ موجودة في المميز p والمميز c ونحقق (1) وبالتالي هما حلولا منفردة.

مثال (٥): اوجد المميزين p, c للمعادلة

$$p^2(2-3y)^2 = 4(1-y)$$

الحل: لدينا

$$p^2(2-3y)^2 - 4(1-y) = 0$$

وعلاقة المميز p هي

$$0 - 4(2-3y)^2 \cdot 4(1-y) = 0 \quad (1)$$

$$\text{i.e } (2-3y)^2(1-y)=0 \quad (2)$$

وبالحل بالنسبة إلى p نجد أن

$$p = \frac{dy}{dx} = \frac{2\sqrt{1-y}}{(2-3y)}$$

$$dx = \frac{2-3y}{2\sqrt{1-y}} dy \Rightarrow \frac{3-3y-1}{2\sqrt{1-y}} dy = \left[\frac{3}{2}\sqrt{1-y} - \frac{1}{2}\frac{1}{\sqrt{1-y}} \right] dy$$

وبالتكامل

$$x+c = (1-y)^{1/2}[1-(1-y)] = (1-y)^{1/2} \cdot y$$

وبالتربيع نحصل على

$$c^2 + 2xc + x^2 - y^2(1-y) = 0 \quad (3)$$

ويكون المميز c هو

$$4x^2 - 4.1(x^2 - y^2(1-y)) = 0 \Rightarrow y^2(1-y) = 0$$

وحيث إن $1-y=0$ موجود في كل من المميزين وتعطى الحل المنفرد. بينما $y=0$ موجودة مربعة في المميز c وغير موجود في المميز p وتعطى المحل الهندسي العقدى. وأخيراً $(2-3y)=0$ وهى موجودة مربعة في المميز p وليس في المميز c وتعطى محلاً هندسياً.

تمارين

١- حل المعادلات التالية (حيث $p = dy / dx$)

- (i) $p^2 - 5p + 6 = 0$, (ii) $yp^2 + (x - y)p - x = 0$,
 (iii) $x^2 p^2 + xyp - 6y^2 = 0$, (iv) $xy^2(p^2 + 2) = 2py^2 + x^3$,
 (v) $xyp^2 + p(3x^2 - 2y^2) - 6xy = 0$,
 (vi) $p^2 - 2p \cos x + 1 = 0$, (vii) $p^2 - ax^3 = 0$,
 (viii) $x^2 p^3 + yp^2(1 + x^2 y) + py^3 = 0$,

٢- حل المعادلات التالية

- (i) $x = 2px + y^2 p^3$, (ii) $xp^3 = a + bp$,
 (iii) $(2x - b)p = y - ayp^2$, (iv) $xp^2 - 2yp + ax = 0$,
 (v) $y = 2px - p^2$, (vi) $y = xp^2 + p$,
 (vii) $y = a + bp + dp^2$,

٣- حل المعادلات التالية

- (i) $(x - a)p^2 + (x - y)p - y = 0$,
 (ii) $y = px + \sqrt{a^2 p^2 + b^2}$, (iii) $(y - px)^2 / (1 + p^2) = a^2$,
 (iv) $y = x \, dy / dx + 9(dy / dx)^2$, (v) $y = xp + a / p$,

٤- حل المعادلات التفاضلية التالية

(i) $x^2(y - px) = yp^2$, $y^2 = v, x^2 = u$ ضع

(تعويض كما في (i))

(ii) $xy(y - px) = x + yp$,

(iii) $x^2p^2 + py(2x + y) + y^2 = 0$,

(ضع $xy = v$, $y = u$)

(iv) $(y + xp)^2 = x^2p$, (ضع $xy = v$)

$y^2(y - xp) = x^4p^2(v)$ (ضع $x = 1/u, y = 1/v$)

٥- اوجد الحل المفرد للمعادلات التالية

(i) $y = 2px + f(xp^2)$ (ii) $4p^2 = qx$

(iii) $x^2p^2 - 3xyp + 2y^2 + x^3 = 0$

٦- اوجد الحلول المفردة والمميز p والمميز c للمعادلات التالية

(i) $x^3p^2 + x^2yp + a^3 = 0$ (ii) $y + px = x^4p^2$

(iii) $xp^2 - 2yp + 4x = 0$ (iv) $3y = 2px - p^2/x$

(v) $xp^2 - 2yp + ax = 0$ (vi) $(8y^3 - 27)x = 12p^2y$

الباب الخامس

استقلال حلول المعادلات التفاضلية الخطية

Independence of solutions of linear differential equations

٥-١ مقدمة: سنبدأ في هذا الباب بدراسة استقلال حلول المعادلات التفاضلية الخطية من الرتبة الثانية ثم بعد ذلك نعمم الدراسة إلى معادلات تفاضلية خطية من الرتبة النونية.

٥-٢- نظرية وجود ووحودية الحل : نعتبر معادلة تفاضلية خطية من الرتبة الثانية على الصورة

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = r(x) \quad (1)$$

حيث a_0, a_1, a_2 و r دوال في x ومتصلة على الفترة (a, b) ، $a_0 \neq 0$ لكل $x \in (a, b)$. ليكن c_1, c_2 ثابتين إختياريين ، $x_0 \in (a, b)$ فإنه يوجد حل وحيد $y(x)$ للمعادلة (1) يحقق $y(x_0) = c_1$ ، $y'(x_0) = c_2$. وعلاوة على ذلك يكون هذا الحل معرف على الفترة (a, b) .

ملحوظة (١): هذه النظرية هي نظرية وجود لأنها تنص أن مسألة القيمة الحدية لها حل. وكذلك هي نظرية ووحودية لأنها تنص على أنه يوجد حل وحيد فقط. وهذه النظرية تنطبق على المعادلة المتجانسة المناظرة.

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0 \quad (2)$$

ملحوظة (٢): في هذه الباب سنتعرض دون برهان أن النظرية السابقة الأساسية لمسألة القيمة الابتدائية متحققة.

ملحوظة (٣): قد لا يمكن تحقيق شروط نظرية الوجود والوحودية. فمثلا إذا كان $a_0(x) = 0$ لبعض النقط $x \in (a, b)$ فإن حل المعادلة (1) قد لا يكون وحيدا أو قد لا يوجد على الاطلاق كما يتضح من المثال التالي.

مثال (١): اثبت أن الدالة $y = cx^2 + x + 3$ على الفترة $(-\infty, \infty)$ يكون حلا ليس وحيدا لمسألة القيمة الابتدائية

$$x^2y'' - 2xy' + 2y = 6, \quad y(0) = 3, \quad y'(0) = 1$$

الحل: لدينا

$$x^2 y'' - 2xy' + 2y = 6 \quad (1)$$

والحل المعطى

$$y(x) = cx^2 + x + 3 \quad (2)$$

من (2) نجد أن

$$y' = 2cx + 1, \quad y'' = 2c$$

الطرف الأيسر من (1) هو

$$x^2(2c) - 2x(2cx + 1) + 2(cx^2 + x + 3) = 6$$

وهذا يثبت أن (2) حل للمعادلة (1). ولكن من (2) ، (3) نجد أن

$$y(0) = (cx_0) + 3 = 3, y'(0) = 2c(0) + 1 = 1$$

وبمقارنة (1) مع

$$a_0 y'' + a_1 y' + a_2 y = r$$

يكون $a_0 = x^2$ ، $a_1 = -2x$ ، $a_2(x) = 2$ ، $r = 6$ وهى دوال متصلة على $(-\infty, \infty)$ وحيث أن $a_0 = x^2 = 0$ لقيمة $x = 0$ فى الفترة $(-\infty, \infty)$ وبالتالي يكون الحل $y = cx^2 + x + 3$ ليس وحيداً. فإتينا نرى أن $y = cx^2 + x + 3$ يكون حلاً لأى قيمة للثابت c . ومثال ذلك الحلين $y = 3x^2 + x + 3$ ، $y = 2x^2 + x + 3$ كل منهما حل للمعادلة (1) مع

$$y'(0) = 1 \quad , \quad y(0) = 3$$

ملحوظة (٤): نظرية الوجود والوحدوية يمكن تعميمها لمعادلة تفاضلية خطية من الرتبة النونية.

نتيجة: إذا كان $y(x)$ حلاً للمعادلة التفاضلية

$$a_0(x) y'' + a_1(x) y' + a_2(x) = 0$$

تحقق $y(x_0)=0$ ، $y'(x_0)=0$ لبعض $x_0 \in (a,b)$ فإن $y(x) \equiv 0$ على (a, b) .

البرهان: من التعريف ، $y(x)$ حل للمعادلة المعطاة والذي يحقق $y(x_0)=0$ ، $y'(x_0)=0$ ، أيضاً من نظرية الوجود والوحدوية فإن $y(x)$ حل وحيد يحقق $y(x_0)=0$ ، $y'(x_0)=0$. وبلى ذلك $y(x) \equiv 0$ على (a, b) أى أن $y(x)$ يكون صفراً تطابقاً على (a, b) .

ملحوظة (١): يقال أن الدالة الحقيقية $y(x)$ تتطابق صفرياً على فترة (a, b) وتكتب $y(x) \equiv 0$ إذا كان $y(x)=0$ لكل $x \in (a,b)$.

مثال (٢): اثبت أن $y = 3e^{2x} + e^{-2x} - 3x$ هو الحل الوحيد لمسألة القيمة الابتدائية $y'' - 4y = 12x, y(0) = 4, y'(0) = 1$.

الحل: لدينا

$$y'' - 4y = 12x \quad (1)$$

والحل المعطى

$$y = 3e^{2x} + e^{-2x} - 3x \quad (2)$$

من (2) يكون لدينا

$$y' = 6e^{2x} - 2e^{-2x} - 3, \quad y'' = 12e^{2x} + 4e^{-2x} \quad (3)$$

الطرف الأيسر للمعادلة (1)

$$12e^{2x} + 4e^{-2x} - 4(3e^{2x} + e^{-2x} - 3x) \equiv 12x$$

مبيناً أن (2) يكون حلاً للمعادلة (1). ومن (2) ، نجد أن

$$y(0) = 4, y'(0) = 1$$

بمقارنة (1) مع $a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = r(x)$ يكون لدينا

$$a_0(x) = 1, a_1(x) = 0, a_2(x) = -4, r(x) = 12x$$

وهي كلها دوال متصلة على $(-\infty, \infty)$ وأن $a_0(x) = 1 \neq 0$ لكل $x \in (-\infty, \infty)$. وبالتالي من نظرية الوجود والوحدوية يلي أن الحل (2) هو الحل الوحيد للمعادلة (1) محققاً الشروط الابتدائية.

٥-٣ الحلول المرتبطة والمستقلة خطياً:

Linearly dependent and independent solutions

نعتبر معادلة تفاضلية خطية من الرتبة الثانية

$$a_0(x)y''(x) + a_1(x)y'(x) + a_2(x)y(x) = 0 \quad (1)$$

حيث a_0, a_1, a_2 دوال متصلة على (a, b) ، $a_0(x) \neq 0$ لكل $x \in (a, b)$.

يقال أن الحلين $y_1(x)$ و $y_2(x)$ مرتبطان خطياً إذا وجد ثابتان c_1 و c_2 ليس كليهما صفراً بحيث إن

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0, \quad x \in (a, b)$$

كما يقال أن الحلين $y_1(x)$ و $y_2(x)$ مستقلان (غير مرتبطين) خطياً إذا لم يكونا مرتبطين أي أن الحلين y_1 و y_2 مستقلان خطياً إذا كان

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0 \Rightarrow c_1 = 0, c_2 = 0, x \in (a, b)$$

٥-٤ الرونسكى: Wronskian

ليكن $y_1(x)$ و $y_2(x)$ حلين للمعادلة التفاضلية (1). فإن الرونسكى للحلين y_1 و y_2 يرمز له بالمحدد W ويعرف بالآتي

$$W(y_1, y_2) = W = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix}$$

٥-٥ بعض النظريات الهامة:

نظرية (١): إذا كان $y_1(x)$ و $y_2(x)$ حلين للمعادلة التفاضلية

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0 \quad (1)$$

فإن التركيبة (combination) الخطية $c_1 y_1 + c_2 y_2$ ، حيث c_1 ، c_2 ثابتان ، يكون أيضاً حلاً للمعادلة المعطاة

البرهان: حيث إن $y_1(x)$ و $y_2(x)$ حلين للمعادلة (1) فإن

$$a_0(x)y_1'' + a_1(x)y_1' + a_2(x)y_1 = 0 \quad (2)$$

$$a_0(x)y_2'' + a_1(x)y_2' + a_2(x)y_2 = 0 \quad (3)$$

ليكن

$$u(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad (4)$$

وعلى ذلك

$$u'(x) = c_1 y_1' + c_2 y_2', u''(x) = c_1 y_1'' + c_2 y_2'' \quad (5)$$

وعلى ذلك يكون لدينا

$$\begin{aligned} a_0(x)u''(x) + a_1(x)u'(x) + a_2(x)u(x) &= \\ &= a_0(x)[c_1 y_1'' + c_2 y_2''] + a_1(x)[c_1 y_1' + c_2 y_2'] + a_2(x)[c_1 y_1 + c_2 y_2] \\ &= c_1(x)[a_0 y_1'' + a_1 y_1' + a_2 y_1] + c_2[a_0 y_2'' + a_1 y_2' + a_2 y_2] \\ &= c_1 \cdot 0 + c_2 \cdot 0 = 0 \end{aligned}$$

وبالتالى

$$a_0(x)u''(x) + a_1(x)u'(x) + a_2(x)u(x) = 0$$

مثبتاً أن $u(x)$ أى $c_1 y_1 + c_2 y_2$ هو أيضاً حل للمعادلة (1).

ملحوظة: النتيجة السابقة يمكن تعميمها كما يلي: إذا كان $y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$ من الحلول للمعادلة التفاضلية

$$a_0(x)y^{(n)}(x) + a_1 y^{(n-1)}(x) + \dots + a_{n-1}(x)y'(x) + a_n(x)y(x) = 0$$

فإن التركيبة الخطية $c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n$ تكون أيضاً حلاً لنفس المعادلة حيث $c_i, i = 1, 2, \dots, n$ ثوابت

نظرية (٢): يوجد حلان مستقلان خطياً $y_1(x)$ و $y_2(x)$ للمعادلة

$$a_0(x)y''(x) + a_1(x)y'(x) + a_2(x)y(x) = 0$$

حيث أن كل حل $y(x)$ يمكن كتابته على الصورة

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x), \quad x \in (a, b)$$

حيث c_1 و c_2 ثابتان

البرهان: ليكن $x_0 \in (a, b)$ ، $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ هما حلان للمعادلة (1) يحققان

$$y_1(x_0) = 1, y_1'(x_0) = 0 \quad (2)$$

$$y_2(x_0) = 0, y_2'(x_0) = 1 \quad (3)$$

لأثبت أن y_1 و y_2 مرتبطين خطياً. فإنه من التعريف يوجد ثابتان c_1 و c_2 لا يساويان الصفر معاً بحيث إن

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0, \quad x \in (a, b) \quad (4)$$

وبالتالي

$$c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) = 0, \quad x \in (a, b) \quad (5)$$

ومن الافتراض $x_0 \in (a, b)$ فإنه من (4) ، (5) نجد أن

$$c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = 0 \quad (6)$$

$$c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = 0 \quad (7)$$

باستخدام (2) ، (3) فإنه من (6) ينتج $c_1 = 0$ ومن (7) ينتج أن $c_2 = 0$ وهذا يتناقض مع أن c_1 و c_2 لا يساويان الصفر معاً. وعلى ذلك فإن افتراضنا أن $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مرتبطان خطياً غير ممكن وبالتالي من التعريف يجب أن يكون $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مستقلين خطياً. والآن نثبت الجزء الأخير من النظرية.

ليكن $y(x)$ أى حل للمعادلة (1) يحقق

$$y(x_0) = c_1, \quad y'(x_0) = c_2 \quad (8)$$

ليكن

$$u(x) = y(x) - c_1 y_1(x) - c_2 y_2(x) \quad (9)$$

المعادلة (9) تبين أن $u(x)$ تركيبة خطية للحلول y_1 ، y_2 ، y للمعادلة (1) وبالتالي فإن $u(x)$ أيضاً حلاً للمعادلة (1) ومن تعميم النظرية (1) ومن (9) نحصل على

$$u(x_0) = y(x_0) - c_1 y_1(x_0) - c_2 y_2(x_0) = 0 \quad (10)$$

باستخدام (2) ، (3) ، (8) . ومن (10) نحصل على

$$u'(x_0) = y'(x_0) - c_1 y_1'(x_0) - c_2 y_2'(x_0) = 0$$

باستخدام (2) ، (3) ، (8) . وبالتالي نجد أن $u(x)$ حلاً للمعادلة (1) يحقق $u(x_0) = 0$ ، $u'(x_0) = 0$ وبالتالي $u(x) \equiv 0$ على (a, b) وبالتالي من (9) يكون لدينا

$$y(x) - c_1 y_1(x) - c_2 y_2(x) = 0$$

أى

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$$

حيث c_1 و c_2 ثابتان مناسبان معطيان بالعلاقة (8).

نظرية (3): الحلان $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ للمعادلة

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0 \quad (I)$$

$x \in (a, b)$ و $a_0(x) \neq 0$ يكونان مرتبطين خطياً إذا كان الرونسكى يساوى الصفر تطابقياً.

البرهان: (أ) الشرط ضرورى: ليكن $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مرتبطين خطياً فإنه من التعريف يوجد ثابتان c_1 و c_2 لايساويان الصفر معاً بحيث إن

$$c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) = 0 \quad , \quad x \in (a, b) \quad (1)$$

وعلى ذلك

$$cy_1'(x) + c_2 y_2'(x) = 0 \quad , \quad \text{لكل } x \in (a, b) \quad (2)$$

وحيث إن c_1 و c_2 لا يساويان الصفر معا فإن نظام المعادلات (1) ، (2) يكون له حل غير صفري تحت الشرط

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = 0 \quad , \quad \text{لكل } x \in (a, b)$$

أي أن $W(x) \equiv 0$ على (a, b) أي $W(x)$ يكون صفرا تطابقيا.

(ب) الشرط كافي: نفترض أن الزونسكي للحلين $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ يساوى للصفر تطابقيا على (a, b) ، ليكن

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = 0, \quad x \in (a, b) \quad (3)$$

ليكن $x_0 \in (a, b)$ وعلى ذلك من (3) يكون لدينا

$$\begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{vmatrix} = 0 \quad (4)$$

وهذا هو الشرط لوجود ثابتين K_1 ، K_2 ليس كلاهما صفرا بحيث إن

$$K_1 y_1(x_0) + K_2 y_2(x_0) = 0 \quad (5)$$

$$K_1 y_1'(x_0) + K_2 y_2'(x_0) = 0 \quad (6)$$

ليكن

$$y(x) = K_1 y_1(x) + K_2 y_2(x) \quad (7)$$

وبالتالي يكون $y(x)$ هو تركيبة خطية للحلين $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ يكون أيضا حلا للمعادلة المعطاة. وعلى ذلك من (7)

$$y'(x) = K_1 y_1'(x) + K_2 y_2'(x) \quad (8)$$

من (7) باستخدام (5) نجد أن

$$y(x_0) = K_1 y_1(x_0) + K_2 y_2(x_0) = 0$$

و (8) باستخدام (6) نجد أن

$$y'(x_0) = K_1 y_1'(x_0) + K_2 y_2'(x_0) = 0$$

وبالتالي وجدنا أن $y(x)$ هو حل للمعادلة المعطاة بحيث إن $y(x_0) = 0$ ، $y'(x_0) = 0$. وعلى ذلك يكون $y(x) \equiv 0$ على (a, b) ومن (7) يكون لدينا

$$K_1 y_1(x) + K_2 y_2(x) = 0 \quad , \quad x \in (a, b) \quad \text{لكل}$$

حيث K_1 ، K_2 ثابتان لا يساويان الصفر معا ومن التعريف يكون $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ حلين مرتبطين.

نتيجة: يكون الحلان $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ للمعادلة (I) مستقلين خطياً إذا كان فقط إذا كان $W(y_1, y_2) \neq 0$ عند نقطة $x_0 \in (a, b)$.

البرهان: (أ) الشرط ضروري: ليكن $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ حلين مستقلين وعلى ذلك من النظرية السابقة لا يكون $W(x) \equiv 0$ على (a, b) وإلا كان $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مرتبطين خطياً ، يتبع ذلك وجود $x_0 \in (a, b)$ بحيث إن $W(x_0) \neq 0$.

(ب) الشرط كافي: نفترض وجود $x_0 \in (a, b)$ بحيث إن $W(x_0) \neq 0$. يلي ذلك أن $W(x) \neq 0$ على (a, b) وبالتالي يكون $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مستقلين خطياً من النظرية السابقة.

نظرية (٤): الرونسكى لحلين للمعادلة التفاضلية (1) إما أن يساوى الصفر تطابقاً أو لا يساوى الصفر إطلاقاً على الفترة (a, b) .

البرهان: لدينا المعادلة (1)

$$a_0(x) y'' + a_1(x) y' + a_2(x) y = 0, a_0(x) \neq 0, x \in (a, b) \quad (1)$$

ليكن $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ حلين للمعادلة (1) وعلى ذلك يعطى الرونسكى بالعلاقة

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = y_1(x)y_2'(x) - y_2(x)y_1'(x) \quad (2)$$

باشتقاق طرفى (2) نحصل على

$$\begin{aligned} W'(x) &= \frac{d}{dx}[y_1 y_2' - y_2 y_1'] = (y_1' y_2' - y_1 y_2'') - (y_2' y_1' - y_2 y_1'') \\ &= y_1(x) y_2''(x) - y_2(x) y_1''(x) \end{aligned} \quad (3)$$

وحيث إن $a_0(x) \neq 0$ ويقسمه (1) على $a_0(x)$ يكون لدينا

$$y''(x) = -\left(\frac{a_1}{a_0}\right)y' - \left(\frac{a_2}{a_0}\right)y \quad (4)$$

وحيث إن $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ حلان للمعادلة (4) [أى (1)] ، فإن

$$y_1''(x) = -\left(\frac{a_1}{a_0}\right)y_1' - \left(\frac{a_2}{a_0}\right)y_1 \quad (5)$$

$$y_2''(x) = -\left(\frac{a_1}{a_0}\right)y_2' - \left(\frac{a_2}{a_0}\right)y_2 \quad (6)$$

بالتعويض عن قيم y_1'' ، y_2'' معطاه بالعلاقيتين (5) ، (6) فى (3) نحصل على

$$\begin{aligned} W'(x) &= y_1(x) \left[-\left(\frac{a_1}{a_0}\right)y_2' - \left(\frac{a_2}{a_0}\right)y_2(x) \right] - \\ &\quad - y_2(x) \left[-\left(\frac{a_1}{a_0}\right)y_1' - \left(\frac{a_2}{a_0}\right)y_1(x) \right] \\ &= -(a_1/a_0)[y_1 y_2' - y_2 y_1'] \\ &= -(a_1/a_0)W(x) \end{aligned} \quad (7)$$

وعلى ذلك

$$a_0(x)W'(x) + a_1(x)W(x) = 0 \quad (8)$$

ومن المعادلة (8) نرى أن $W(x)$ هي حل لها ويوجد لدينا حالتين:

(أ) ليكن $W(x) \neq 0$ على (a, b) فيكون الجزء الثاني من النظرية قد اثبت.

(ب) إذا كان $W(x_0) = 0$ ممكناً لقيمة $x \in (a, b)$ فإنه من (7)

$$W'(x_0) = -\left(\frac{a_1}{a_0}\right)W(x_0) = 0$$

وبالتالي يكون $W(x)$ حل للمعادلة (8) بحيث $W(x_0) = 0$ ،
 $W'(x_0) = 0$ وعلى ذلك $W(x) = 0$ على (a, b) أى أن الرونسكى
 يكون صفرياً تطابقاً على (a, b) وهذا يثبت الجزء الأول من النظرية.

٥-٦ المعادلات التفاضلية الخطية من الرتبة النونية:

يمكن تعميم ماشرحناه سابقاً في البنود السابقة إلى معادلات تفاضلية خطية من
 الرتبة النونية على الصورة

$$P_0(x)y^{(n)} + P_1(x)y^{(n-1)} + \dots + P_{n-1}(x)y' + P_n(x)y = r(x) \quad (1)$$

أو على الصورة

$$L(y) = (P_0D^n + P_1D^{n-1} + \dots + P_{n-1}D + P_n)y = r(x) \quad (2)$$

حيث P_i ، $i = 0, 1, \dots, n$ دوال في x أو ثوابت ، $P_0(x) \neq 0$ على (a, b) .

سوف نسرد بعض النظريات بدون برهان حيث يكون برهانها على نفس طريقة
 برهان المعادلات التفاضلية من الرتبة الثانية التى سنشرحها لاحقاً.

نظرية (١): إذا كانت y_1, y_2, \dots, y_n حلول معادلة تفاضلية خطية من الرتبة
 النونية متجانسة (أى $r(x) = 0$) فإن

$$y = c_1y_1 + c_2y_2 + \dots + c_ny_n$$

هو أيضاً حلاً لها.

ويمكن تعريف الرونسكى لهذه الحلول على الصورة

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 & \dots & y_n \\ y_1' & y_2' & \dots & y_n' \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ y_1^{(n-1)} & y_2^{(n-1)} & \dots & y_n^{(n-1)} \end{vmatrix}$$

نظرية (٢): أى معادلة تفاضلية خطية متجانسة من الرتبة النونية ليس لها أكثر من n من الحلول المستقلة خطياً.

نظرية (٣): ليكن u_1, u_2, \dots, u_n مجموعة من الدوال المرتبطة خطياً على الفترة $a \leq x \leq b$ ولن كل دالة قابلة للاشتقاق $(n-1)$ من المرات على الفترة (a, b) فإن الرونسكى لهذه المجموعة من الدوال يكون صفراً تطابقياً.

نظرية (٤): إذا كان الرونسكى لهذه المجموعة من الدوال لايساوى الصفر عند نقطة واحدة فى الفترة $a \leq x \leq b$ فإن هذه الدوال تكون مستقلة خطياً.

نظرية (٥): إذا كانت u_1, u_2, \dots, u_n حلول المعادلة الخطية المتجانسة $L(y) = 0$ فى فترة (a, b) حيث الرونسكى لها يتلاشى عند أى نقطة فى (a, b) فإن هذه الحلول تكون مرتبطة خطياً.

نظرية (٦): لتكن الدوال u_1, u_2, \dots, u_n حلولاً للمعادلة $L(y) = 0$ على الفترة $a \leq x \leq b$. فإن أما الرونسكى لهذه الدوال يساوى الصفر تطابقياً على $a \leq x \leq b$ (وتكون فى هذه الحالة الدوال غير مستقلة خطياً) أو لايتلاشى عند أى نقطة فى $a \leq x \leq b$ (وتكون فى هذه الحالة الدوال مستقلة خطياً).

نظرية (٧): الشرط الضرورى والكافى لى تكون الحلول y_1, y_2, \dots, y_n للمعادلة التفاضلية $L(y) = 0$ مستقلة خطياً هو أن $W(y_1, y_2, \dots, y_n) \neq 0$.

٧-٥ أمثلة محلولة:

مثال (١): إذا كان $y_1(x) = \sin 3x$ ، $y_2(x) = \cos 3x$ حلين للمعادلة التفاضلية $y'' + 9y = 0$. اثبت أن y_1 ، y_2 مستقلين خطياً.

الحل: الرونسكى للحلين y_1 ، y_2 هو

$$W(x) = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \sin 3x & \cos 3x \\ 3\cos 3x & -3\sin 3x \end{vmatrix} = -3 \neq 0$$

وحيث إن $W(x) \neq 0$ فإن y_1, y_2 هما حلان مستقلان خطياً للمعادلة المعطاة.

مثال (٢): أثبت أن e^{2x}, e^{3x} هما حلان مستقلان خطياً للمعادلة $y'' - 5y' + 6y = 0$ أوجد الحل $y(x)$ الذي له الخاصية $y(0) = 0$ ، $y'(0) = 1$.

الحل: بسهولة يمكن اثبات أن كل من e^{2x}, e^{3x} يحقق المعادلة وبهذا يكون كل منهم حلاً. الرونسكى للحلين y_1, y_2 هو

$$W(x) = \begin{vmatrix} e^{2x} & e^{3x} \\ 2e^{2x} & 3e^{3x} \end{vmatrix} = 3e^{5x} - 2e^{5x} = e^{5x} \neq 0$$

وهذا يثبت أن الحلين مستقلان خطياً. ويكون الحل العام للمعادلة هو

$$y(t) = c_1 e^{2t} + c_2 e^{3t}, y(0) = c_1 + c_2 = 0$$

$$y'(t) = 2c_1 e^{2t} + 3c_2 e^{3t}, y'(0) = 2c_1 + 3c_2 = 1$$

وبحل هاتين المعادلتين نحصل على $c_1 = -1, c_2 = 1$ ويكون الحل المطلوب هو $y = e^{3x} - e^{2x}$.

مثال (٣): أثبت أن x, e^x مستقلان خطياً على المحور x .
الحل:

$$W(x) = \begin{vmatrix} x & xe^{3x} \\ 1 & e^x + xe^x \end{vmatrix} = x(e^x + xe^x) - xe^x = x^2 e^x$$

وحيث إن $W(x) \neq 0$ ، على المحور x فهما مستقلان خطياً.

مثال (٤): أثبت أن الرونسكى للدالتين $x^2, x^2 \ln x$ غير صفري وهل يمكن أن تكون هاتان الدالتان حليين مستقلين لمعادلة تفاضلية. وإذا كان كذلك أوجد هذه المعادلة.

الحل: الرونسكى هو

$$W(x) = \begin{vmatrix} x^2 & x^2 \ln x \\ 2x & 2x \ln x + x \end{vmatrix} = x(2x \ln x + x) - 2x^3 \ln x = x^3$$

وهى ليست صفراً تطابقاً على $(-\infty, \infty)$ وعلى ذلك يكون الحلان $y_1(x)$ ،
 $y_2(x)$ مستقلين خطياً. وللحصول على المعادلة التفاضلية نستخدم ما شرحناه
فى الباب الأول فنحصل على المعادلة التفاضلية التى يكون x^2 ، $x^2 \ln x$
حليين لها وهى $x^2 y'' - 3xy' + 4y = 0$

تمارين

- ١- اثبت أنه إذا كان $m_1 \neq m_2$ ، فإن للدالتين $e^{m_1 x}$ ، $e^{m_2 x}$ مستقلتان خطياً.
- ٢- اثبت أن $y_1 = \sin x$ ، $y_2(x) = \sin x - \cos x$ حلان مستقلان خطياً للمعادلة $y'' + y = 0$.

٣- لدرس الاستقلال الخطي للدوال التالية

- (i) $\sin x, \cos x$, (ii) $\cos 3x, \cos x, \cos^2 x$

٤- اثبت أن $1, x, x^2$ مستقلة خطياً.

- ٥- اثبت أن $y_1(x) = e^{-x/2} \sin(x\sqrt{3}/2)$, $y_2 = e^{-x/2} \cos(x\sqrt{3}/2)$ حلان مستقلان خطياً للمعادلة التفاضلية

$$y'' + y' + y = 0$$

- ٦- اثبت أن $y = 2x - 1 + x(\ln x - 1)$ هو حل وحيد للمعادلة $xy'' - 1 = 0$ يحقق الشرطين $y(1) = 0$ ، $y'(1) = 2$.

- ٧- اوجد الحل الوحيد للمعادلة $y'' = 1$ يحقق $y(0) = 1$ ، $y'(0) = 2$.

- ٨- اثبت أن $y = \frac{1}{4} \sin 4x$ هو حل وحيد لمسألة القيمة الابتدائية $y'' + 16y = 0$ حيث $y(0) = 0$ ، $y'(0) = 1$.

- ٩- ليكن φ_1 ، φ_2 حلين غير بديهين للمعادلة $L(y) = 0$ على الفترة I . اثبت أن φ_1 ، φ_2 يكونا مرتبطين خطياً على I إذا وإذا فقط كان

$$W(\varphi_1, \varphi_2, x) = 0 , \quad x \in I$$

$$L(y) = y'' + a(x)y' + b(x)y \quad \text{حيث}$$

١٠- لدرس ارتباط الدوال التالية

- (i) $f_1(x) = x$, $f_2(x) = x^2 - x + 1$, $f_3(x) = x^2 + 1$
- (ii) $f_1(x) = e^x$, $f_2(x) = e^{-x}$, $f_3(x) = \sin x$

١١- ليكن $y = u + iv$ ، $\bar{y} = u - iv$ إذا كان y ، \bar{y} حليين مستقلين أثبت أن u ، v يكونا مستقلين.

١٢- اثبت أن الرونسكى للدالتين $\varphi_1(x) = x^2$ ، $\varphi_2(x) = x|x|$ يساوى الصفر فى كل مكان.

١٣- اوجد الرونسكى للنظم الخطية التالية

$$x_1' = x_1 \sin t + x_2 \cos t, \quad x_2' = -x_1 \cos t + x_2 \sin t$$

$$x_1' = f(t)x_2, \quad x_2' = g(t)x_1$$

١٤- اثبت أن الدوال المعطاه هي حلول مستقلة خطياً للمعادلات المبينة

$$(i) \quad y'' + y = 0, \quad \sin x, \cos x, (-\infty < x < \infty)$$

$$(ii) \quad y'' + y = 0, \quad \sin x, \sin x - \cos x, (-\infty < x < \infty)$$

$$(iii) \quad y'' - y = 0, \quad e^x, e^{-x}, (-\infty < x < \infty)$$

$$(iv) \quad y'' - 2y' + y = 0, \quad e^x, xe^x, (0 \leq x \leq 3)$$

$$(v) \quad y''' + y' = a, \quad -2\sin x, 3\cos x, (-\pi \leq x \leq \pi)$$

$$(vi) \quad y''' - y = 0, \quad e^x, e^{-x}, \sin x, \cos x, (-\infty < x < \infty)$$

الباب السادس

معادلات تفاضلية خطية من الرتبة النونية ذات معاملات ثابتة

Linear n^{th} order differential equations with constant coefficients

٦-١ مقدمة: لنرمز بالرمز D للرمز $\frac{d}{dx}$ و D^2 للرمز $\frac{d^2}{dx^2}$ وهكذا.

تسمى الرموز D و D^2 و D^3 و بالمؤثرات (operators) ودليل D "أس D " يبين عدد مرات عملية الاشتقاق التي يجب إجراؤها. فمثلاً $D^3 x^4$ تدل على اشتقاق x^4 ثلاث مرات. وبالتالي $D^3 x^4 = 24x$.

وتحقق الخواص التالية

$$1- D^m + D^n = D^n + D^m, \quad 2- D^n D^m = D^m D^n = D^{m+n}$$

$$3- D(u+v) = Du + Dv, \quad \text{حيث } u \text{ و } v \text{ دالتان في } x$$

$$4- (D-\alpha)(D-\beta) = (D-\beta)(D-\alpha), \quad \text{حيث } \alpha \text{ و } \beta \text{ ثابتان}$$

الأس السالب للمؤثر D : يكون D^{-1} مكافئاً لعملية التكامل فمثلاً $D^{-1}x = \int x dx = x^2/2$. ولكن من المهم أن نلاحظ أن الهدف الرئيسي للمؤثر D^{-1} هو إيجاد تكامل ولكن ليس التكامل التام. وبالتالي ثابت التكامل الناتج من عملية التكامل يجب حذفه وعلى ذلك $(D^{-1})^5 = D^{-5}$.

والدليل السالب لمؤثر D يدل على عدد مرات عملية التكامل التي يتم إجراؤها فمثلاً

$$D^{-2}x = \int [\int x dx] dx = \int \frac{x^2}{2} dx = x^3/6$$

ويجب ملاحظة أن $1/D^m = D^{-m}$ ، و $DD^{-1} = 1$ وان المؤثر D بدليل سالب يحقق الخواص الأربعة السابقة.

وعلاوة على ذلك يمكن أن نكتب

$$d^2y/dx^2 + a_1 dy/dx + a_2 y \equiv (D^2 + a_1 D + a_2)y = f(D)y$$

حيث $f(D)$ مؤثر. فإذا كان $f_1(D)$ ، $f_2(D)$ مؤثرين فإن $f_1(D)f_2(D)$ هو أيضاً مؤثر بحيث أن

$$f_1(D)f_2(D) = f_2(D)f_1(D)$$

وأيضاً إذا كانت u دالة في x ، k ثابت فإن

$$f(D)ku = kf(D)u$$

ومن المناقشات السابقة نلاحظ أن المؤثر D يحقق قوانين الجبر الأساسية وبالتالي يمكن النظر إليه ككمية جبرية في اتجاهات متعددة.

٢-٦ المعادلات التفاضلية التي على الصورة

$$\frac{d^n y}{dx^n} + a_1 \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + a_2 \frac{d^{n-2} y}{dx^{n-2}} + \dots + a_n y = X \quad (1)$$

بالمعادلة التفاضلية الخطية من الرتبة التونية

حيث X دالة في x فقط و a_1 و a_2 و \dots و a_n ثوابت وباستخدام الرموز D, D^2, \dots, D^n التي شرحناها سابقاً فإن المعادلة (1) تؤول إلى

$$D^n y + a_1 D^{n-1} + a_2 D^{n-2} + \dots + a_n y = X$$

أي أن

$$(D^n + a_1 D^{n-1} + a_2 D^{n-2} + \dots + a_n) y = X \quad (2)$$

وبالتالي يكون

$$f(D)y = X \quad (3)$$

حيث

$$f(D) = D^n + a_1 D^{n-1} + a_2 D^{n-2} + \dots + a_n \quad (4)$$

تمثل مؤثراً يؤثر على y لينتج X .

تسمى المعادلتان (2) ، (3) الصورة الرمزية للمعادلة (1)

نعتبر الآن المعادلة التفاضلية

$$f(D)y = 0 \quad (5)$$

التي نحصل عليها من المعادلة (1) بوضع $X = 0$. والآن سنبرهن التالي.

نظرية (1): إذا كانت y_1, y_2, \dots, y_n حلولاً مستقلة للمعادلة (5) فإن $c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n$ يكون أيضاً حلاً للمعادلة (5) حيث c_1, c_2, \dots, c_n ثوابت اختيارية.

البرهان:

ليكن y_1, y_2, \dots, y_n حلولاً للمعادلة (5) فيكون لدينا

$$f(D)y_1 = 0, f(D)y_2 = 0, \dots, f(D)y_n = 0 \quad (6)$$

إذا كان c_1, c_2, \dots, c_n ثوابت اختيارية فيكون

$$\begin{aligned} f(D)(c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n) &= \\ &= f(D)(c_1 y_1) + f(D)(c_2 y_2) + \dots + f(D)(c_n y_n) \\ &= c_1 f(D)y_1 + c_2 f(D)y_2 + \dots + c_n f(D)y_n \\ &= c_1 \cdot 0 + c_2 \cdot 0 + \dots + c_n \cdot 0 = 0 \end{aligned}$$

باستخدام (6). وهذا يثبت النظرية.

وحيث أن الحل العام للمعادلة التفاضلية من الرتبة النونية يحتوى على n ثوابت اختيارية، فيكون

$$c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n = u \quad (\text{مثلاً})$$

حلاً عاماً للمعادلة (5) وبالتالي فإن

$$f(D)u = 0 \quad (7)$$

وأيضاً ليكن v أى حل خاص (particular) للمعادلة (3) وبالتالي يكون

$$f(D)v = X \quad (8)$$

وبالتالى يكون لدينا باستخدام (7) ، (8)

$$F(D)(u + v) = f(D)u + f(D)v = 0 + X$$

وهذا يبين أن $(u + v)$ أى $c_1y_1 + c_2y_2 + \dots + c_ny_n + v$

هو الحل العام (general) للمعادلة التفاضلية (3) أى أن (1) تحتوى على n ثابت اختياري هي c_1, c_2, \dots, c_n .

يسمى الجزء

$$c_1y_1 + c_2y_2 + \dots + c_ny_n$$

بالدالة المتممة (complementary function) وترمز لها (C.F.) وتسمى الدالة v التى لا تحتوى على ثوابت بالحل الخاص Particular integral ونرمز له (P.I.) وعلى ذلك يكون الحل العام للمعادلة (1) هو $y = C.F. + P.I.$ حيث $C.F.$ يحتوى ثوابت اختيارية عددها n وان $P.I.$ لا يحتوى على ثوابت اختيارية.

ملحوظة: يجب التذكر أن $P.I.$ ظهر فى الحل لوجود X فى (1) وبالتالى إذا كانت المعادلة التفاضلية ذات معاملات ثابتة حيث $X = 0$ فان الحل العام لا يحتوى على $P.I.$ وفى هذه يكون حل المعادلة العام هو $y = C.F.$.

ملحوظة: تسمى المعادلة (7) بالمعادلة الخطية المتجانسة بينما تسمى المعادلة (8) بالمعادلة غير المتجانسة.

٦-٣ إيجاد الدالة المتممة:

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية المتجانسة (1) مع $X = 0$ أى أن

$$(D^n + a_1D^{n-1} + a_2D^{n-2} + \dots + a_n)y = 0,$$

أى

$$f(D)y = 0 \quad (9)$$

نفترض أن $y = e^{mx}$ حلا لهذه المعادلة حيث

$$y = e^{mx}, Dy = me^{mx}, D^2y = m^2e^{mx}, \dots, D^ny = m^ne^{mx}$$

وبالتالى تؤول المعادلة (1) إلى

$$(m^n + a_1 m^{n-1} + a_2 m^{n-2} + \dots + a_n) e^{mx} = 0$$

وحيث أن $e^{mx} \neq 0$ فإن

$$m^n + a_1 m^{n-1} + a_2 m^{n-2} + \dots + a_n = 0$$

أى

$$f(m) = 0 \quad (10)$$

تسمى المعادلة (10) بالمعادلة المساعدة (auxiliary equation) بمقارنة (9) ، (10) ترى أن المعادلة المساعدة $f(m) = 0$ يمكن الحصول عليها مباشرة من $f(D) = 0$.

لحل المعادلة (1) نوجد أولاً حل المعادلة المتجانسة $f(D)y = 0$. ومن ثم نبحث عن جذور المعادلة المساعدة $f(m) = 0$ وهى معادلة من الدرجة n ولها n من الجذور. توجد ثلاث حالات طبقاً لجذور المعادلة المساعدة وهى (i) الجذور حقيقية ومختلفة ، (ii) بعض الجذور أعداد مركبة ، (iii) بعض الجذور مكررة.

الحالة (أ): - الجذور حقيقية ومختلفة:

تكون فى هذه الحالة، جذور المعادلة المساعدة حقيقية ومختلفة وهى $m_1 \neq m_2 \neq m_3 \neq \dots \neq m_n$ وتكون الدالة المتممة هى

$$y_{C.F} = c_1 e^{m_1 x} + c_2 e^{m_2 x} + \dots + c_n e^{m_n x}$$

حيث c_1, c_2, \dots, c_n ثوابت اختيارية.

ب- بعض الجذور مكررة

وأيضاً إذا كان للمعادلة المساعدة جذر حقيقى m_k مكرر k من المرات وإن الجذور الأخرى حقيقية مختلفة وهى $m_{k+1}, m_{k+2}, \dots, m_n$ فإن الدالة المتممة تعطى بالعلاقة

$$(c_1 + c_2x + c_3x^2 + \dots + c_kx^{k-1})e^{m_1x} + c_{k+1}e^{m_2x} + \dots + c_ne^{m_nx}$$

لتوضيح ذلك نعطي المثالين التاليين

$$(i) (D^2 - 3D + 2)y = 0$$

$$m^2 - 3m + 2 = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$(m - 2)(m - 1) = 0, m = 1, m = 2$$

وتكون

$$y_{C.F} = c_1e^x + c_2e^{2x}$$

وعلى ذلك تكون الدالة المتممة

$$(ii) (D^3 - 3D + 2)y = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة هي

$$(m^3 - 3m + 2) = (m - 1)(m - 1)(m + 2) = 0$$

والتي جذورها هي $m = 1, 1, -2$ تكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2x)e^x + c_3e^{-2x}$$

حيث c_1, c_2, c_3 ثوابت إختيارية.

جـ بعض الجذور مركبة:

ليكن $\alpha \pm i\beta$ جذران من الاعداد المركبة فإن الجزء المناظر من الدالة المتممة يأخذ الصورة

$$c_1e^{\alpha x} \sin(\beta x + c_2) \text{ أو } c_1e^{\alpha x} \cos(\beta x + c_2) \text{ أو } e^{\alpha x} (c_1 \cos \beta x + c_2 \sin \beta x)$$

$$\text{أو } c_1e^{(\alpha+i\beta)x} + c_2e^{(\alpha-i\beta)x} \text{ حيث } c_1 \text{ و } c_2 \text{ اختياريان .}$$

إذا كان للمعادلة المساعدة جذرين مركبين $\alpha \pm i\beta$ مكرر مرتين فإن الجزء المناظر من الدالة المتممة يأخذ الصورة

$$e^{\alpha x} \{ (c_1 + c_2x) \cos \beta x + (c_3 + c_4x) \sin \beta x \}$$

وعموماً إذا كان $\alpha \pm i\beta$ مكرر k من المرات فإن الجزء المناظر من الدالة المتتمة يأخذ الصورة

$$e^{\alpha x} \{ (c_1 + c_2 x + \dots + c_k x^{k-1}) \cos \beta x + (c_{k+1} + c_{k+2} x + \dots + c_{2k} x^{k-1}) \sin \beta x \}$$

حيث c_1, c_2, \dots, c_{2k} ثوابت إختيائية ومثال ذلك

$$(D^4 + a^4)y = 0 \quad (1)$$

تكون المعادلة المساعدة

$$m^4 + a^4 = 0$$

وعلى ذلك

$$\begin{aligned} m^4 + a^4 &= (m^2 + a^2)^2 - 2m^2 a^2 = 0 \\ &= (m^2 + a^2)^2 - (\sqrt{2}ma)^2 = 0 \\ &= (m^2 + a^2 + \sqrt{2}ma)(m^2 + a^2 - \sqrt{2}ma) = 0 \end{aligned}$$

ولكن

$$m^2 + \sqrt{2}ma + a^2 = 0$$

تعطى

$$m = \frac{-\sqrt{2}a \pm \sqrt{2a^2 - 4a^2}}{2} = \frac{-a}{\sqrt{2}} \pm \frac{a}{\sqrt{2}}i$$

أيضاً

$$m^2 - \sqrt{2}ma + a^2 = 0$$

يعطى

$$m = \frac{\sqrt{2}a \pm \sqrt{2a^2 - 4a^2}}{2} = \frac{a}{\sqrt{2}} \pm \frac{a}{\sqrt{2}}i$$

وعلى ذلك تكون الدالة المتتمة هي

$$y_{C.F} = e^{-\alpha/\sqrt{2}} \{c_1 \cos(\alpha x / \sqrt{2}) + c_2 \sin(\alpha x / \sqrt{2})\} + e^{\alpha/\sqrt{2}} \{c_3 \cos(\alpha x / \sqrt{2}) + c_4 \sin(\alpha x / \sqrt{2})\}$$

حيث c_1, c_2, c_3, c_4 ثوابت اختيارية.

ملحوظة (١): إذا كان زوج من جذور المعادلة المساعدة تحتوى جذور جنرية $\alpha \pm \sqrt{\beta}$ حيث $\beta > 0$ فإن جزء من الدالة المتممة المناظر يأخذ الصورة

$$e^{\alpha x} [c_1 \cosh x \sqrt{\beta} + c_2 \sinh x \sqrt{\beta}] \quad \text{أو} \quad c_1 e^{\alpha x} \cosh(x \sqrt{\beta} + c_2) \\ \text{أو} \quad c_1 e^{(\alpha + \sqrt{\beta})x} + c_2 e^{(\alpha - \sqrt{\beta})x} \quad \text{أو} \quad c_1 e^{\alpha x} \sinh(x \sqrt{\beta} + c_2)$$

ملحوظة (٢): يلاحظ أن هذه النتائج مشابهة تماماً لتلك الحالة (ج) ماعدا \sin ، \cos استبدلتا بدالتين \sinh ، \cosh على الترتيب. وبالتالي النتائج الأخرى لهذه الحالة يمكن أن تكتب بمساعدة النتائج المناظرة للحالة (ج) ومثال ذلك

$$(D^2 + 6D + 4)y = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 + 6m + 4 = 0$$

ويكون الجذران هي $-3 \pm \sqrt{5}$ ويكون حل الدالة المتممة

$$y_{C.F} = e^{-3x} (c_1 \cosh x \sqrt{5} + c_2 \sinh x \sqrt{5})$$

مثال (١): حل المعادلة

$$(D^4 - 81)y = 0$$

الحل: المعادلة المساعدة $m^4 - 81 = 0$

$$(m^4 - 81) = (m^2 - 9)(m^2 + 9) = (m - 3)(m + 3)(m + 3i)(m - 3i)$$

أى الجذور هي $-3, 3, \pm 3i$ وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-3x} + e^{0x} (c_3 \cos 3x + c_4 \sin 3x) \\ = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-3x} + c_3 \cos 3x + c_4 \sin 3x$$

مثال: حل المعادلة

$$\frac{d^3 y}{dx^3} - 4 \frac{d^2 y}{dx^2} + 5 \frac{dy}{dx} - 2y = 0$$

الحل (٢): نكتب المعادلة على الصورة

$$(D^3 - 4D^2 + 5D - 2)y = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة هي

$$m^3 - 4m^2 + 5m - 2 = 0$$

$$m^2(m-1) - 3m(m-1) + 2(m-1) = 0$$

$$(m-1)(m^2 - 3m + 2) = (m-1)(m-1)(m-2) = 0$$

وعليه فإن $n = 1, 1, 2$

ويكون حل الدالة المتممة (العام) هو

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^x + c_3 e^{2x}$$

حيث c_1, c_2, c_3 ثوابت إختيارية.

٦-٤ إيجاد الحل الخاص:

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$f(D)y = X \quad (11)$$

ليكن

$$\frac{1}{f(D)} X \quad (12)$$

يرمز لدالة في x حيث إذا أثرنا عليها بـ $f(D)$ تنتج X . ومن الواضح (1) تكون متحققة إذا أخذنا

$$y = \frac{1}{f(D)} X$$

ومن التعريف السابق يكون

$$f(D) \left\{ \frac{1}{f(D)} X \right\} = X$$

والذي يبين أن $\frac{1}{f(D)}$ هو معكوس المؤثر $f(D)$

أ - طريقة عامة للحصول على الحل الخاص

نظرية (٢): إذا كان $X = X(x)$ فإن

$$\frac{1}{D - \alpha} X = e^{\alpha x} \int X e^{-\alpha x} dx$$

البرهان: ليكن $y = \frac{1}{D - \alpha} X$. بالتأثير بالمؤثر $(D - \alpha)y = X$

$$\left(\frac{d}{dx} - \alpha \right) y = X \Rightarrow \frac{dy}{dx} - \alpha y = X \quad \text{أى}$$

وهي معادلة تفاضلية خطية من الرتبة الأولى وعامل المكاملة

$$I.F = e^{-\int \alpha dx} = e^{-\alpha x}$$

ويكون حلها هو

$$y e^{-\alpha x} = \int X e^{-\alpha x} dx$$

ولم نضيف ثابت التكامل وعلى ذلك يكون التكامل الخاص

$$y_{p.I} = e^{\alpha x} \int X e^{-\alpha x} dx$$

ملحوظة (١): تنكر

$$\frac{1}{D-\alpha}X = e^{\alpha x} \int X e^{-\alpha x} dx, \quad \frac{1}{D+\alpha}X = e^{-\alpha x} \int X e^{\alpha x} dx$$

ملحوظة (٢): الحل الخاص $y_{p.I}$ لا يحتوى على ثوابت اختيارية.

ملحوظة (٣): يستخدم هذا القانون على درجة الخصوص إذا كانت X على الصورة $\sec \alpha x$, $\csc \alpha x$, $\tan \alpha x$, $\cot \alpha x$ أو أى دالة أخرى لم نتعرض لدراستها. وفيما بعد سنعطى طرقاً مختصرة لحساب $y_{p.I}$.

أمثلة:

مثال (١): أوجد حل المعادلة

$$(D^2 + \alpha^2)y = \tan \alpha x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي $m^2 + \alpha^2 = 0$

وعلى ذلك $m = \pm \alpha i$ ويكون الدالة المتممة هي

$$y_{c.F} = c_1 \cos \alpha x + c_2 \sin \alpha x$$

$$y_{p.I} = \frac{1}{D^2 + \alpha^2} \tan \alpha x = \frac{1}{(D + \alpha i)(D - \alpha i)} \tan \alpha x$$

$$= \frac{1}{2i\alpha} \left\{ \frac{1}{D - \alpha i} - \frac{1}{D + \alpha i} \right\} \tan \alpha x \quad (1)$$

حيث أن

$$\frac{1}{D - i\alpha} \tan \alpha x = e^{i\alpha x} \int e^{-i\alpha x} \tan \alpha x dx$$

$$= e^{i\alpha x} \int (\cos \alpha x - i \sin \alpha x) \frac{\sin \alpha x}{\cos \alpha x} dx$$

$$= e^{i\alpha x} \int \left[\sin \alpha x - \frac{i(1 - \cos^2 \alpha x)}{\cos \alpha x} \right] dx$$

$$\begin{aligned}
&= e^{i\alpha x} \int [\sin \alpha x - i(\sec \alpha x - \cos \alpha x)] dx \\
&= e^{i\alpha x} \left[-\frac{\cos \alpha x}{\alpha} - \frac{i}{\alpha} \ln \tan \left(\frac{\pi}{2} + \frac{\alpha x}{2} \right) + \frac{i \sin \alpha x}{\alpha} \right] \\
&= -\frac{e^{i\alpha x}}{\alpha} \left[(\cos \alpha x - i \sin \alpha x) + i \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right) \right] \\
&= -\frac{e^{i\alpha x}}{\alpha} \left[e^{-i\alpha x} + i \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right) \right]
\end{aligned}$$

وبالتالى

$$\frac{1}{D - i\alpha} \tan \alpha x = -\frac{1}{\alpha} \left[1 + i e^{i\alpha x} \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right) \right] \quad (2)$$

بوضع $-i$ بدلا من i فى (2) نحصل على

$$\frac{1}{D + i\alpha} \tan \alpha x = -\frac{1}{\alpha} \left[1 - i e^{-i\alpha x} \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right) \right] \quad (3)$$

من (1)، (2)، (3) نحصل على

$$\begin{aligned}
y_{P.I} &= \frac{1}{2i\alpha} \left[\frac{-i}{\alpha} (e^{i\alpha x} + e^{-i\alpha x}) \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right) \right] \\
&= -\left(\frac{1}{\alpha^2} \right) \cos \alpha x \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\alpha x}{2} \right)
\end{aligned}$$

ويكون الحل العام هو

$$y = y_{C.F} + y_{P.I}$$

أى

$$= c_1 \cos \alpha x + c_2 \sin \alpha x - \frac{1}{\alpha^2} \cos \alpha x \ln \tan \left(\frac{\pi}{4} + \frac{1}{2} \alpha x \right)$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$(D^2 + \alpha^2)y = \sec \alpha x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^2 + \alpha^2 = 0 \Rightarrow m = \pm i\alpha$$

ويكون حل الدالة المتممة هو

$$y_{C.F} = c_1 \cos \alpha x + c_2 \sin \alpha x$$

ويكون الحل (التكامل) الخاص هو

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 + \alpha^2} \sec \alpha x = \frac{1}{2i\alpha} \left\{ \frac{1}{D - i\alpha} - \frac{1}{D + i\alpha} \right\} \sec \alpha x \quad (1)$$

والان

$$\begin{aligned} \frac{1}{D - i\alpha} \sec \alpha x &= e^{i\alpha x} \int e^{-i\alpha x} \sec \alpha x dx \\ &= e^{i\alpha x} \int (\cos \alpha x - i \sin \alpha x) \frac{1}{\cos \alpha x} dx \\ &= e^{i\alpha x} \int (1 - i \tan \alpha x) dx \\ &= e^{i\alpha x} \left[x + \frac{i}{\alpha} \ln \cos \alpha x \right] \end{aligned} \quad (2)$$

بوضع $-i$ بدلا من i في (2) نحصل على

$$\frac{1}{D + i\alpha} \sec \alpha x = e^{-i\alpha x} \left[x - \frac{i}{\alpha} \ln \cos \alpha x \right] \quad (3)$$

من (1)، (2)، (3) نجد أن

$$y_{P.I} = \frac{1}{2i\alpha} \left[e^{i\alpha x} \left(x + \frac{i}{\alpha} \ln \cos \alpha x \right) - e^{-i\alpha x} \left\{ x - \frac{i}{\alpha} \ln \cos \alpha x \right\} \right]$$

$$= x \frac{e^{i\alpha x} - e^{-i\alpha x}}{2i\alpha} + \frac{1}{\alpha^2} (\ln \cos \alpha x) \left(\frac{e^{i\alpha x} + e^{-i\alpha x}}{2} \right)$$

$$y_{P.I} = \frac{x}{\alpha} \sin \alpha x + \frac{1}{\alpha^2} \cos \alpha x \ln \cos \alpha x$$

ويكون الحل العام

$$y = y_{C.F} + y_{P.I}$$

ب- طرق مختصرة لحساب التكامل (الحل) الخاص

سوف نستعرض طرق مختصرة لحساب التكامل الخاص والتي هي عموماً أكثر اختصاراً من الطريقة السابقة. سوف نعطي بعض الصيغ بدون إثباتات.

الصيغة الأولى: عندما يكون $X = e^{\alpha x}$ فيكون

$$y_{P.I} = \frac{1}{f(\alpha)} e^{\alpha x}, f(\alpha) \neq 0 \quad (I)$$

ومثال ذلك

$$\frac{1}{D^2 + D + 5} e^{-2x} = \frac{1}{(-2)^2 - 2 + 5} e^{-2x} = \frac{1}{7} e^{-2x}$$

ملحوظة: إذا كان $f(a) = 0$ فإننا نحال $f(D)$ إلى عواملها على الصورة $(D-a)^r$ وفي هذه الحالة نستخدم القانون

$$\frac{1}{(D-a)^r} e^{\alpha x} = \frac{x^r}{r!} e^{\alpha x}, \quad r = 1, 2, \dots \quad (II)$$

ومثال ذلك

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^3 + D^2 - D - 1} e^x = \frac{1}{(D-1)^2(D+1)} e^x = \frac{1}{(D-1)^2} \left[\frac{1}{D+1} e^x \right]$$

$$= \frac{1}{2} \frac{1}{(D-1)^2} e^x$$

وباستخدام العلاقة II نجد أن

$$y_{P.I} = \frac{1}{2} \frac{x^2}{2!} e^x = \frac{x^2}{4} e^x$$

وعلى ذلك إذا كانت $f(a)=0$ فإننا نحال $f(D)$ إلى عوامل ونؤثر على e^ax بالعامل الذي لا يتلاشى بوضع a بدلا من D ونستخدم (I) ثم نستخدم II على العامل الآخر.

ملحوظة: إذا كان X ثابتا b ، مثلا، فإننا نلاحظ أن $b = be^{0x}$ وباستخدام العلاقة I ومثال ذلك

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 + D + 1} 5 = \frac{1}{D^2 + D + 1} 5e^{0x} = 5 \frac{1}{0+0+1} e^{0x} = 5$$

وكذلك

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^4 + D^2} k = \frac{1}{D^4 + D^2} k e^{0x} = k \frac{1}{D^4 + D^2} e^{0x}$$

$$= k \frac{1}{D^2(D^2 + 1)} e^{0x} = k \frac{1}{D^2} \frac{1}{(0-1)} e^{0x} = \frac{k}{D^2} 1$$

$$= k \frac{x^2}{2!}$$

(بإستخدام I)

أي $\frac{1}{D^2}$ تمثل تكامل 1 مرتين.

مثال (١): حل المعادلة

$$\frac{d^2 y}{dx^2} - 3 \frac{dy}{dx} + 2y = e^x$$

الحل: لدينا

$$(D^2 - 3D + 2)y = e^x$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$(m^2 - 3m + 2) = 0 \Rightarrow (m - 1)(m - 2) \Rightarrow m = 1, 2$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = c_1 e^x + c_2 e^{2x}$$

ويكون التكامل الخاص

$$\begin{aligned} y_{P.I} &= \frac{1}{(D-1)(D-2)} e^x = \frac{1}{(D-1)} \frac{1}{(1-2)} e^x = -\frac{1}{D-1} e^x \\ &= \frac{-x}{1!} e^x = -x e^x \end{aligned}$$

ويكون الحل العام

$$y_G = y_{C.F} + y_{P.I} = c_1 e^x + c_2 e^{2x} - x e^x$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$(D^3 - 5D^2 + 7D - 3)y = e^{2x} \cosh x$$

الحل: المعادلة المساعدة

$$m^3 - 5m^2 + 7m - 3 = 0 \Rightarrow m^2(m-1) - 4m(m-1) + 3(m-1) = 0$$

$$(m-1)(m^2 - 4m + 3) = 0 \Rightarrow (m-1)(m-1)(m-3) = 0 \Rightarrow m = 1, 1, 3$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^x + c_3 e^{3x}$$

ويكون التكامل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{(D-1)^2(D-3)} \{e^{2x} \cosh x\} = \frac{1}{(D-1)^2(D-3)} e^{2x} \cdot \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

$$= \frac{1}{(D-1)^2(D-3)} \left\{ \frac{1}{2} e^{3x} + \frac{1}{2} e^x \right\}$$

يكون لدينا جزئين : الجزء الأول

$$y_1 = \frac{1}{(D-1)^2(D-3)} \frac{e^x}{2} = \frac{1}{2} \frac{1}{(D-1)^2} \frac{1}{(1-3)} e^x$$

$$= \frac{1}{2(-2)} \frac{1}{(D-1)^2} e^x = -\frac{1}{4} \frac{x^2}{2!} e^x = -\frac{x^2}{8} e^x$$

وأيضاً الجزء الثانى

$$y_2 = \frac{1}{2} \frac{1}{(D-3)(D-1)^2} e^{3x} = \frac{1}{2} \frac{1}{(D-3)(3-1)^2} e^{3x}$$

$$= \frac{1}{2(D-3)} \frac{1}{4} e^{3x} = \frac{1}{8} \frac{x}{1!} e^{3x} = \frac{x}{8} e^{3x}$$

$$y_{P.I} = y_1 + y_2$$

ويكون

ويكون الحل العام

$$y_G = (c_1 + c_2 x) e^x + c_3 e^{3x} - \frac{1}{8} x^2 e^x + \frac{1}{8} x e^{3x}$$

$$\frac{1}{\varphi(D^2)} \begin{Bmatrix} \sin x \\ \cos \alpha x \end{Bmatrix} = \frac{1}{\varphi(-\alpha^2)} \begin{Bmatrix} \sin \alpha x \\ \cos \alpha x \end{Bmatrix}, \quad \varphi(-\alpha^2) \neq 0 \quad \text{الصيغة III:}$$

ومثال ذلك

$$(i) \frac{1}{D^4 + D^2 + 1} \cos 2x = \frac{1}{(D^2)^2 + D^2 + 1} \cos 2x = \frac{1}{(-2^2)^2 - 2^2 + 1} \cos 2x$$

$$= \frac{\cos 2x}{13}$$

$$(ii) \frac{1}{D^2 - 2D + 1} \cos 3x = \frac{1}{-(3)^2 - 2D + 1} \cos 3x = -\frac{1}{2} \frac{1}{D + 4} \cos 3x$$

بالضرب في المرافق

$$= -\frac{1}{2} \frac{(D - 4)}{(D + 4)(D - 4)} \cos 3x = -\frac{1}{2} \frac{D - 4}{D^2 - 16} \cos 3x$$

$$= -\frac{1}{2} \frac{(D - 4)}{-3^2 - 16} \cos 3x = \frac{1}{50} (D - 4) \cos 3x$$

$$= \frac{1}{50} [-3 \sin 3x - 4 \cos 3x]$$

IV الصيغة

$$\frac{1}{f(D)} e^{\alpha x} V = e^{\alpha x} \frac{1}{f(D + \alpha)} V, \quad V = V(x)$$

ومثال ذلك

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 + 3D + 2} e^{2x} \sin x$$

$$= e^{2x} \frac{1}{(D + 2)^2 + 3(D + 2) + 2} \sin x$$

$$= e^{2x} \frac{1}{D^2 + 7D + 12} \sin x = e^{2x} \frac{1}{-1 + 7D + 12} \sin x$$

$$= e^{2x} \frac{(11 - 7D)}{(11 + 7D)(11 - 7D)} \sin x = e^{2x} \frac{(11 - 7D)}{121 + 49} \sin x$$

$$= e^{2x} \frac{(11-7D)}{170} \sin x = \frac{e^{2x}}{170} (11 \sin x - 7 \cos x)$$

ملحوظة (١): يستخدم هذا القانون إذا فشل القانون (I) والقانون (III).

ملحوظة (٢): عندما $\varphi(-\alpha^2)=0$ نستخدم الصيغة (IV) وذلك بأخذ $V(x)=1$.

ملحوظة (٣): تعرف أن

$$\cos \alpha x = R(e^{i\alpha x}) \quad , \quad (\text{الجزء الحقيقي في } e^{i\alpha x})$$

$$\sin \alpha x = I(e^{i\alpha x}) \quad , \quad (\text{الجزء التخيلي في } e^{i\alpha x})$$

والمثال التالي يوضح ذلك

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 + a^2} \sin ax$$

$$= \frac{1}{D^2 + a^2} I e^{iax} = I e^{iax} \frac{1}{(D + ia)^2 + a^2} \cdot 1$$

$$= I e^{iax} \frac{1}{D^2 + 2iDa - a^2 + a^2} \cdot 1 = I e^{iax} \frac{1}{D(D + 2ia)} \cdot 1$$

$$= I e^{iax} \frac{1}{D \cdot 2ia \left(\frac{D}{2ia} + 1 \right)} \cdot 1 = I e^{iax} \frac{1}{2iD} \left[1 + \frac{D}{2ia} \right]^{-1} \cdot 1$$

وباستخدام مفكوك $\left[1 + \frac{D}{2ia} \right]^{-1}$ في قوى $\left(\frac{D}{2ia} \right)$ نحصل على

$$= I \left(-\frac{ie^{iax}}{2aD} \right) = I \left(-\frac{ie^{iax}}{2a} \right) x$$

$$= I \left[\frac{-ix}{2a} (\cos ax + i \sin ax) \right]$$

ونحسب الجزء التخيلي لهذا المقدار فنجد

$$y_{PI} = -\frac{x}{2a} \cos ax$$

يجب التذكر أن

$$\frac{1}{D^2 + a^2} \sin ax = -\frac{x}{2a} \cos ax$$

$$\frac{1}{D^2 + a^2} \cos ax = \frac{x}{2a} \sin ax$$

وذلك من تطبيق الصيغة (IV)

والمثال التالي يوضح ذلك

مثال (٣): حل المعادلة

$$(D^2 + 4)y = \sin^2 x$$

$$m = \pm 2i \quad \Leftarrow \quad m^2 + 4 = 0$$

الحل: المعادلة المساعدة

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$$

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 + 4} \sin^2 x = \frac{1}{D^2 + 4} \left(\frac{1 - \cos 2x}{2} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left[\frac{1}{D^2 + 4} e^{0x} - \frac{1}{D^2 + 4} \cos 2x \right]$$

$$= \frac{1}{2} \left[\frac{1}{0 + 4} - \frac{x}{2 \cdot 2} \sin 2x \right]$$

$$= \frac{1}{8} - \frac{1}{8} x \sin 2x$$

ويكون الحل العام

$$y_G = y_{C.F} = y_{P.I}$$

$$= c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x + \frac{1}{8} - \frac{1}{8}x \sin 2x$$

الصيغة (V):

إذا كان $f(D)y = x^m$ ، حيث $f(D)$ كثيرة حدود من درجة $m > 0$ ، مع ملاحظة أن

$$\frac{1}{1-p} = 1 + p + p^2 + p^3 + \dots$$

$$\frac{1}{1+p} = 1 - p + p^2 - p^3 + \dots$$

والمثال التالي يوضح الطريقة:

مثال (٤): حل المعادلة

$$(D^3 - D^2 - 6D)y = x^2 + 1$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^3 - m^2 - 6m = 0 \Rightarrow (m)(m^2 - m - 6) = 0$$

$$m(m-3)(m+2) = 0 \Rightarrow m = 0, 3, -2$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = c_1 e^{0x} + c_2 e^{3x} + c_3 e^{-2x} = c_1 + c_2 e^{3x} + c_3 e^{-2x}$$

ويكون التكامل (الحل) الخاص هو

$$y_{P.I} = \frac{1}{(D^3 - D^2 - 6D)}(x^2 + 1) = \frac{1}{-6D \left(1 + \frac{D}{6} - \frac{D^2}{6} \right)}(x^2 + 1)$$

$$\begin{aligned}
&= -\frac{1}{6D} \left[1 + \left(\frac{D}{6} - \frac{D^2}{6} \right) \right]^{-1} (x^2 + 1) \\
&= -\frac{1}{6D} \left[1 - \left(\frac{D}{6} - \frac{D^2}{6} \right) + \left(\frac{D}{6} - \frac{D^2}{6} \right)^2 - \dots \right] (x^2 + 1) \\
&= -\frac{1}{6D} \left[1 - \frac{D}{6} + \frac{7}{36} D^2 + \dots \right] (x^2 + 1) \\
&= -\frac{1}{6D} \left[x^2 + 1 - \frac{1}{6} D(x^2 + 1) + \frac{7}{36} D^2(x^2 + 1) + \dots \right] \\
&= -\frac{1}{6D} \left[x^2 + 1 - \frac{1}{6} (2x + 0) + \frac{7}{36} (2 + 0) + \dots \right] \\
&= -\frac{1}{6D} \left[x^2 - \frac{1}{3} x + \frac{25}{18} \right] = -\frac{1}{6} \left[\frac{x^2}{3} - \frac{x^2}{6} + \frac{25}{18} x \right]
\end{aligned}$$

ويكون الحل العام هو

$$y_G = y_{C.F} + y_{P.I} = c_1 + c_2 e^{3x} + c_3 e^{-2x} - \frac{1}{18} \left(x^3 - \frac{x^2}{2} + \frac{25}{6} x \right)$$

مثال (٥): حل المعادلة

$$(D^3 + 8)y = x^4 + 2x + 1$$

$$m^3 + 8 = 0 \Rightarrow m = -2, 1 \pm i\sqrt{3}$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = c_1 e^{-2x} + c_2 e^x \cos(x\sqrt{3}) + c_3$$

والحل الخاص

$$\begin{aligned}
 y_{P.I} &= \frac{1}{D^3+8}(x^2+2x+1) = \frac{1}{8} \left(1 + \frac{D^3}{8}\right)^{-1} (x^4+2x+1) \\
 &= \frac{1}{8} (1 - \frac{1}{8} D^3 + \dots)(x^4+2x+1) \\
 &= \frac{1}{8} [(x^4+2x+1) - 3x] = \frac{1}{8} (x^4 - x + 1)
 \end{aligned}$$

والحل العام هو

$$y_G = y_{C.F} + y_{P.I} = c_1 e^{-2x} + c_2 e^x (\cos x \sqrt{3} + c_3) + \frac{1}{8} (x^4 - x + 1)$$

مثال (٦): حل المعادلة

$$(D^2 - 1)y = \cosh x \cos x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^2 - 1 = 0 \Rightarrow m = 1, -1$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = c_1 e^x + c_2 e^{-x}$$

والحل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 - 1} \left(\frac{1}{2} (e^x + e^{-x}) \right) \cos x = y_1 + y_2$$

$$y_1 = \frac{1}{2} \frac{1}{D^2 - 1} e^x \cos x = \frac{1}{2} e^x \frac{1}{(D+1)^2 - 1} \cos x$$

$$= \frac{1}{2} e^x \frac{1}{D^2 + 2D} \cos x = \frac{1}{2} e^x \frac{1}{-1 + 2D} \cos x$$

$$= \frac{1}{2} e^x \frac{(2D+1)}{(2D-1)(2D+1)} \cos x = \frac{1}{2} e^x \frac{(2D+1)}{4D^2 - 1} \cos x$$

$$= \frac{1}{2} e^x \frac{(2D+1)}{-4-1} \cos x = \frac{-e^x}{10} (-2 \sin x + \cos x)$$

وبالمثل

$$y_2 = \frac{1}{2} \frac{1}{D^2-1} e^{-x} \cos x$$

$$= \frac{e^{-x}}{10} (-2 \sin x - \cos x)$$

وعلى ذلك يكون

$$y_{P.I} = y_1 + y_2 = \frac{e^{-x}}{10} (-2 \sin x + \cos x) + \\ + \frac{e^{-x}}{10} (-2 \sin x - \cos x) +$$

والحل العام هو

$$y_G = y_{C.F} + y_{P.I}$$

مثال (٧): حل المعادلة

$$(D^2 + 2D + 1)y = x \cos x$$

الحل: للمعادلة المساعدة هي

$$m^2 + 2m + 1 = (m+1)^2 = 0 \Rightarrow m = -1, -1$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^{-x}$$

ويكون التكامل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{(D+1)^2} x \cos x = R \frac{1}{(D+1)^2} x e^{ix}$$

$$= R e^{ix} \frac{1}{(D+i+1)^2} x = \frac{e^{ix}}{(1+i)^2} \frac{1}{\left[1+\frac{D}{1+i}\right]^2} x$$

$$= R \frac{e^{ix}}{2i} \left[1+\frac{D}{1+i}\right]^{-2} x = \frac{e^{ix}}{2i} \left[1-\frac{2D}{1+i}+\dots\right] x$$

$$= R \left(\frac{-i}{2} e^{ix}\right) \left[x - \frac{1-i}{2} \cdot 2\right]$$

$$\left(\frac{1}{1+i} = \frac{1-i}{(1+i)(1-i)} = \frac{1-i}{2}\right) \quad \text{(وحيث أن)}$$

$$= R \left(-\frac{1}{2} i e^{ix}\right) (x-1) + i = -\frac{R}{2} e^{ix} [(x-1)i - 1]$$

$$= -\frac{R}{2} (\cos x + i \sin x) ((x-1)i - 1)$$

وبحساب الجزء الحقيقي يكون التكامل الخاص هو

$$y_{PI} = -\frac{1}{2} [-\cos x - (x-1)\sin x]$$

والحل العام هو

$$y = y_{CF} + y_{IP}$$

الصيغة (VI)

$$\frac{1}{F(D)} (xv) = x \frac{1}{F(D)} v - \frac{F'(D)}{[F(D)]^2} v$$

والمثال التالي يوضح هذه العلاقة

مثال (٨): حل المعادلة

$$(D^2 - 2D + 1)y = x \sin x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$(m-1)^2 = 0 \Rightarrow m = +1, +1$$

ويكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^x$$

ويكون التكامل الخاص هو

$$y_{P.I} = \frac{1}{D^2 - 2D + 1} x \sin x$$

باستخدام العلاقة السابقة نجد أن

$$y_{P.I} = x \frac{1}{D^2 - 2D + 1} \sin x - \frac{2D - 2}{(D^2 - 2D + 1)^2} \sin x$$

$$= x \frac{1}{-1 - 2D + 1} \sin x - \frac{2D - 2}{(-1 - 2D + 1)^2} \sin x$$

$$= -\frac{1}{2} x \cdot \frac{1}{D} \sin x - \frac{1}{2} \frac{1}{D^2} (D - 1) \sin x$$

$$= \frac{1}{2} x \cos x - \frac{1}{2} \frac{1}{D^2} (\cos x - \sin x)$$

$$= \frac{1}{2} x \cos x - \frac{1}{2D} (\sin x + \cos x)$$

$$y_{P.I} = \frac{1}{2} x \cos x - \frac{1}{2} (-\cos x + \sin x)$$

$$y_G = y_{C.F} + y_{P.I}$$

$$= (c_1 + c_2 x) e^x + \frac{1}{2} x \cos x + \frac{1}{2} (\cos x - \sin x)$$

تمرين: يترك للطالب حل المسألة باستخدام الصيغة (IV)

مثال (٩): حل المعادلة

$$(D^2 - 2D + 1)y = xe^x \sin x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$(m - 1)^2 = 0 \Rightarrow m = 1, 1$$

ويكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^x$$

ويكون التكامل الخاص هو

$$y_{P.I} = \frac{1}{(D - 1)^2} e^x x \sin x = e^x \frac{1}{(D + 1 - 1)^2} x \sin x$$

$$= e^x \frac{1}{D^2} x \sin x = e^x \frac{1}{D} \int x \sin x dx$$

(بالتكامل بالتجزئ)

$$= e^x \frac{1}{D} [-x \cos x - \int 1.(-\cos x) dx]$$

$$= e^x \frac{1}{D} (\sin x - x \cos x)$$

$$= e^x \int (\sin x - x \cos x) dx$$

$$= e^x [-\cos x - x \sin x + \int 1. \sin x dx]$$

$$= e^x (-\cos x - x \sin x - \cos x)$$

$$= -e^x (x \sin x + 2 \cos x)$$

$$y_G = (c_1 + c_2 x) e^x - e^x (x \sin x + 2 \cos x)$$

مثال (١٠): اوجد حل المعادلة التفاضلية $(D^2 - 1)y = 1$ الذي يتلشى

عندما $x = 0$ ويؤول إلى نهاية منتهية عندما $x \rightarrow -\infty$.

الحل: المعادلة المساعدة $m^2 - 1 = 0 \Leftrightarrow m = 1, -1$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{c.f} = c_1 e^x + c_2 e^{-x}$$

ويكون التكامل الخاص

$$\begin{aligned} y_{p.I} &= \frac{1}{D^2 - 1} 1 = \frac{-1}{(1 - D^2)} 1 = -(1 - D^2)^{-1} \cdot 1 \\ &= -(1 + D^2 + \dots) \cdot 1 = -1 \end{aligned}$$

ويكون الحل العام هو

$$y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} - 1$$

عندما $x = 0$ فإن $y = 0$

$$0 = c_1 + c_2 - 1 \Rightarrow c_1 + c_2 = 1$$

بضرب الطرفين في e^x فنحصل على

$$y e^x = c_1 (e^x)^2 + c_2 - e^x$$

ولكن $\lim_{x \rightarrow -\infty} e^x = 0$ من المعطيات. وبأخذ نهاية الطرفين عندما $x \rightarrow -\infty$

$$0 = c_1 \cdot 0 + c_2 - 0 \Rightarrow c_2 = 0 \Rightarrow c_1 = 1 \quad . \quad (\text{كمية منتهية})$$

ويكون الحل هو

$$y = e^x - 1$$

٦-٥ طريقة المعاملات غير المعينة

تكون هذه الطريقة مفيدة لإيجاد التكامل الخاص إذا احتوى الطرف الأيمن من المعادلة التفاضلية على حدود لها صيغ خاصة حيث يمكن استنتاج التكامل الخاص من صيغة الطرف الأيمن. وهذا مبين في الجدول التالي حيث نقترح محاولة لشكل الحل

	الصورة الخاصة للطرف الايمن	صورة الحل المقترح y^*
1	$x^n, a_n x^n$	$A_0 + A_1 x + \dots A_n x^n$
2	$e^{ax}, p e^{ax}$	$A e^{ax}$
3	$a_n x^n e^{ax}$	$e^{ax} (A_0 + A_1 x + A_2 x^2 + \dots A_n x^n)$
4	$p \sin ax, p \cos ax$	$A \sin ax + B \cos ax$
5	$p e^{bx} \sin ax, p e^{bx} \cos ax$	$e^{bx} (A \sin ax + B \cos ax)$
6	$x^n \sin ax, x^n \cos ax$	$(A_0 + A_1 x + \dots A_n x^n) \sin ax +$ $(B_0 + B_1 x + \dots B_n x^n) \cos ax$

حيث n عدد صحيح موجب $A, a, b, A_0, A_1, \dots, B_0, B_1, \dots, B_n$ ثوابت. الثوابت في العمود الثانى معلومة والتي في العمود الثالث مجهولة.

ملحوظة ١: إذا احتوى الطرف الأيمن من المعادلة $f(D)y = X$ على تركيبة خطية من هذه الصور الخاصة في الجدول السابق فإن شكل الحل المقترح y^* يجب أن يحتوى على حاصل جمع هذه الحدود مع مقترحات مناسبة.

ملحوظة ٢: إذا كان أحد حدود X وليكن u مثلاً هو أيضاً حد في الدالة المتممة مرفوعاً لقوى m فإن الحل المقترح y^* في الجدول السابق نقترح أن يكون $x^m u$ بالإضافة إلى الحدود الناتجة من اشتقاقه.

$$\text{فمثلاً : ليكن لدينا } (D-2)^2(D+3)y = e^{2x} + x^2$$

$$\text{وتكون الدالة المتممة } y_H = (c_1 + c_2 x)e^{2x} + c_3 e^{-3x}$$

نلاحظ أن x^2 ليست حداً في الدالة المتممة ولذلك يكون $(A_1 + A_2 x + A_3 x^2)$ حداً في الحل المقترح y^* . ونلاحظ أيضاً أن e^{2x} حداً في الطرف الأيمن وحل الدالة المتممة مكرر مرتين لذلك يكون الحد $x^2 e^{2x}$ ومشتقاته حدود في الحل المقترح y^* أى

$$y^* = A_4 e^{2x} + A_5 x e^{2x} + A_6 x^2 e^{2x}$$

ولذلك يكون الحل المقترح هو

$$y^* = A_1 + A_2 x + A_3 x^2 + A_4 e^{2x} + A_5 x e^{2x} + A_6 x^2 e^{2x}$$

ملحوظة ٣: إذا كان الحد $x^r u$ في أحد حدود الطرف الأيمن $f(D)y = X$ وكان أيضاً حلاً مكرر s من المرات في الدالة المتممة فإن الحد $x^{r+s} u$ ومشتقاته يكون في الحل المقترح y^* ومثال ذلك المعادلة

$$(D-2)^3(D+3)y = x^2 e^{2x} + x^2$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x + c_3 x^2) e^{2x} + c_4 e^{-3x}$$

ولذلك يكون الحل المقترح

$$y^* = A_1 e^{2x} + A_2 x e^{2x} + A_3 x^2 e^{2x} + A_4 x^3 e^{2x} + A_5 x^4 e^{2x} + A_6 x^5 e^{2x} + A_7 + A_8 x + A_9 x^2$$

تنتج الحدود الستة الأولى من أن e^{2x} هو جزء من الدالة المتممة طبقاً للجنر المكرر ($m=2$) ثلاث مرات والامثلة التالية توضح الطريقة.

ملحوظة ٤: لا داعي لكتابة الحدود $A_1 e^{2x}$ ، $A_2 x e^{2x}$ ، $A_3 x^2 e^{2x}$ لظهورها في الدالة المتممة وعلى ذلك يكون

$$y^* = A_4 x^3 e^{2x} + A_5 x^4 e^{2x} + A_6 x^5 e^{2x} + A_7 + A_8 x + A_9 x^2$$

ويطبق ذلك في جميع المسائل التالية

مثال (١): حل المعادلة

$$(D^2 + 2D + 4)y = 111e^{2x} \cos 3x$$

$$m^2 + 2D + 4 = 0$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m = \frac{-2 \pm \sqrt{4 - 4 \times 4}}{2} = -1 \pm i\sqrt{3}$$

أى

وتكون الدالة المتممة

$$y_{c.f} = e^{-x} (c_1 \cos \sqrt{3}x + c_2 \sin \sqrt{3}x) \quad (1)$$

حيث أن الطرف الأيمن من المعادلة التفاضلية يحتوى على الحد $111e^{2x} \cos 3x$ يكون الحل المقترح هو

$$y^* = e^{2x} (A_1 \cos 3x + A_2 \sin 3x) \quad (2)$$

وهذا الحل يحقق المعادلة التفاضلية

$$(D^2 + 2D + 4)y^* = 111e^{2x} \cos 3x \quad (3)$$

وعلى ذلك يكون لدينا

$$\begin{aligned} Dy^* &= A_1(2e^{2x} \cos 3x - 3e^{2x} \sin 3x) + A_2(2e^{2x} \sin 3x + 3e^{2x} \cos 3x) \\ &= (2A_1 + 3A_2)e^{2x} \cos 3x + (2A_2 - 3A_1)e^{2x} \sin 3x \end{aligned} \quad (4)$$

$$\begin{aligned} D^2 y^* &= (2A_1 + 3A_2)(2e^{2x} \cos 3x - 3e^{2x} \sin 3x) + \\ &\quad + (2A_2 - 3A_1)(2e^{2x} \sin 3x + 3e^{2x} \cos 3x) \\ &= (12A_2 - 5A_1)e^{2x} \cos 3x - (12A_1 + 5A_2)e^{2x} \sin 3x \end{aligned} \quad (5)$$

باستخدام (5)، (4)، (2) فإن (3) تؤول إلى

$$(3A_1 + 18A_2)e^{2x} \cos 3x + (3A_2 - 18A_1)e^{2x} \sin 3x = 111e^{2x} \cos 3x$$

وبمقارنة المعاملات نحصل على

$$3A_1 + 18A_2 = 111, \quad 3A_2 - 18A_1 = 0$$

ومنها نجد أن

$$A_1 = 1, \quad A_2 = 6$$

وعلى ذلك يكون الحل الخاص هو

$$y_{p.I} = e^{2x} (\cos 3x + 6 \sin 3x)$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$(D^2 - 9)y = x + e^{2x} - \sin 2x$$

الحل: تكون المعادلة المساعدة

$$m^2 - 9 = 0 \Rightarrow m = +3, -3$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{c.F} = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-3x}$$

وحيث أن الطرف الأيمن من المعادلة التفاضلية يحتوى على الحد x فإن الحل المقترح لابد وأن يحتوى على $A_0 + A_1 x$. وكذلك حيث أن e^{2x} حداً في الطرف الأيمن فلا بد أن يحتوى الحل المقترح على $A_2 e^{2x}$ وأيضاً حيث أن $\sin 2x$ حداً في الطرف الأيمن في الحل لابد أن يحتوى على

$$A_3 \cos 2x + A_4 \sin 2x$$

وعلى ذلك يأخذ الحل المقترح الصورة

$$y^* = A_0 + A_1 x + A_2 e^{2x} + A_3 \cos 2x + A_4 \sin 2x$$

وحيث أن y^* يحقق المعادلة المعطاة فإن

$$D^2 y^* - 9y^* = x + e^{2x} - \sin 2x \quad (1)$$

وعلى ذلك

$$Dy^* = A_1 + 2A_2 e^{2x} - 2A_3 \sin 2x + 2A_4 \cos 2x \quad (2)$$

$$D^2 y^* = 4A_2 e^{2x} - 4A_3 \cos 2x - 4A_4 \sin 2x \quad (3)$$

وبتعويض (2)، (3) في (1) نجد أن

$$-9A_0 - 9A_1x - 5A_2e^{2x} - 13A_3 \cos 2x - 13A_4 \sin 2x = x + e^{2x} - \sin 2x$$

وبمساواة المعاملات في الطرفين نحصل على

$$-9A_0 = 0, -9A_1 = 1, -5A_2 = 1, -13A_3 = 0, -13A_4 = -1$$

وعلى ذلك يكون الحل الخاص

$$y_{P.I} = -\frac{1}{9}x - \frac{1}{5}e^{2x} - \frac{1}{13}\sin 2x$$

تمرين: نترك للقارئ حل هذه المسألة باستخدام طرق أخرى.

مثال (٣): حل المعادلة

$$(D^2 - 2D + 3)y = x^3 + \sin x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^2 - 2m + 3 = 0 \Rightarrow m = (2 \pm \sqrt{-8})/2 = 1 \pm i\sqrt{2}$$

وتكون الدالي المتممة هي

$$y_{C.F} = e^x (c_1 \cos \sqrt{2}x + c_2 \sin \sqrt{2}x)$$

وحيث أن الطرف الأيمن في المعادلة التفاضلية يحتوى على x^3 فإن y^* لابد أن تحتوى على $A_0 + A_1x + A_2x^2 + A_3x^3$ وكذلك يحتوى الطرف الأيمن على $\sin x$ فلا بد أن يحتوى الحل المقترح على $\cos x$ ، $\sin x$ أى أن

$$y^* = A_0 + A_1x + A_2x^2 + A_3x^3 + A_4 \cos x + A_5 \sin x \quad (1)$$

بالتعويض في المعادلة التفاضلية المعطاة ومساواة المعاملات في الطرفين نحصل على

$$y_{P.I} = -\frac{8}{27} + \frac{2}{9}x + \frac{2}{3}x^2 + \frac{1}{3}x^3 + \frac{1}{4}(\sin x + \cos x)$$

تمرين: نترك للقارئ حل هذه المثال بطرق أخرى.

مثال (٤): حل المعادلة

$$(D^2 - 4D + 4)y = x^3 e^{2x} + x e^{2x}$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^2 - 4m + 4 = 0 \Rightarrow (m - 2)(m - 2) \Rightarrow m = 2, 2$$

وتكون الدالي المتممة هي

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 x) e^{2x}$$

وحيث أن e^{2x} التى فى الطرف الأيمن من المعادلة التفاضلية ظهرت فى حل الدالة المتممة مرتين فلا بد أن يحتوى الحل المقترح

$$y^* = A_1 x^5 e^{2x} + A_2 x^4 e^{2x} + A_3 x^3 e^{2x} + A_4 x^2 e^{2x}$$

حيث لم تكتب الحد e^{2x} ، $x e^{2x}$ لأنها ظهرت فى الدالة المتممة.

وبالتعويض فى المعادلة المعطاه

$$(D^2 - 4D + 4)y^* = x^3 e^{2x} + x e^{2x}$$

وبمساواة المعاملات فى الطرفين نحصل على الخل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{20} x^5 e^{2x} + \frac{1}{6} x^3 e^{2x}$$

تمرين: نترك للطالب حل هذه المثال بطرق أخرى.

مثال (٥): حل المعادلة

$$(D^3 + 2D^2 - D - 2)y = e^x + x^2$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m^3 + 2m^2 - m - 2 = 0 \Rightarrow m^2(m + 2) - (m + 2) = 0$$

$$(m + 2)(m^2 - 1) = 0 \Rightarrow m = -2, -1, 1$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 e^{-2x}$$

وحيث أن x^2 حداً في الطرف الأيمن من المعادلة فلا بد أن يحتوى الحل المقترح على $A_0 + A_1 x + A_2 x^2$ ، وحيث e^x أيضاً حداً في الطرف الأيمن وأيضاً حداً غير مكرر في الدالة المتممة فلا بد أن يحتوى على $A_3 x e^x$ (لاحظ أننا لم نقترح الحد e^x لأنه أيضاً موجود في الدالة المتممة وعلى ذلك يكون الحل المقترح هو

$$y^* = A_0 + A_1 x + A_2 x^2 + A_3 x e^x$$

وبالتعويض في المعادلة المعطاه ومساوات المعاملات في الطرفين نحصل على

$$A_2 = -\frac{1}{2}, A_1 = \frac{1}{2}, A_0 = -\frac{5}{24}, A_3 = \frac{1}{6}$$

ويكون الحل الخاص هو

$$y_{P.I} = -\frac{5}{4} = \frac{x}{2} - \frac{x^2}{2} + x e^x / 6$$

تمرين: يترك للقارئ محاولة حل المثال بطرق أخرى.

مثال (٦): حل المعادلة

$$(D^2 + 4)y = x^2 \sin 2x$$

الحل: المعادلة المساعدة هي

$$m = \pm 2i \quad \Leftarrow \quad m^2 + 4 = 0$$

وتكون الدالي المتممة هي

$$y_{C.F} = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$$

وحيث أن $x^2 \sin 2x$ ظهرت في الطرف الأيمن للمعادلة التفاضلية وأن $\sin 2x$ هي جزء من الدالة المتممة فإن الحل المقترح y^* يكون الصورة

$$y'' = A_1 x^3 \cos 2x + A_2 x^3 \sin 2x + A_3 x^2 \cos 2x + A_4 x^2 \sin 2x \\ + A_5 x \cos 2x + A_6 x \sin 2x$$

ويلاحظ أن هذا الحل لم يحتوى $A_7 x \cos 2x + A_8 \sin 2x$ لأنهما ظهرتا في الدالة المتممة. بالتعويض في المعادلة المعطاه ومساواة المعاملات نحصل على

$$A_0 = 0, A_1 = \frac{-1}{12}, A_2 = 0, A_3 = 0, A_4 = \frac{1}{16}, A_5 = 1/32, A_6 = 0$$

ويكون الحل الخاص هو

$$y_{p,1} = \frac{-1}{12} x^3 \cos 2x + \frac{1}{16} x^2 \sin 2x + \frac{1}{32} x \cos 2x$$

تمرين: ليحاول القارئ حل المثال بطريقة اخرى.

تمارين

١- حل المعادلات التفاضلية التالية

- (i) $(D^2 + 1)y = \operatorname{cosec} x$, (ii) $(D^2 + a^2)y = \operatorname{cosec} \alpha x$,
 (iii) $(D^2 + 1)y = \sec x$ (iv) $(D^2 + 9)y = \operatorname{cosec} 3x$

٢- حل المعادلات التفاضلية التالية

- 1- $(D + 2)(D - 1)^3 y = e^x$, 2- $(D^2 + D - 2)y = e^x$,
 3- $(D^2 - 3D + 2)y = \sin 3x$ 4- $(D^2 + 4)y = a \sin x \cos x$,
 5- $(D^2 - 4)y = x^2$, 6- $(D^2 - 1)y = e^x \cos x$,
 7- $(D^3 - 3D + 3D - 1)y = (x + 1)e^x$, 8- $(D^2 + 9)y = \cos 3x$,
 9- $(D^2 - 1)y = x^2 \cos x$, 10- $(D^4 - 1)y = x \sin x$,
 11- $(D^2 + D)y = x \cos x$, 12- $(D^2 + 4)y = \sin 2x$,

٣- حل المعادلات التالية بطريقة المعاملات غير المعينة

- (1) $(D^2 + 2)y = e^x + 2$, (2) $(D^2 - 1)y = e^x \sin 2x$,
 (3) $(D^2 - 2D + 1)y = x^2 e^x$, (4) $y'' + y = 2 \cos x$,
 (5) $(D^3 + D)y = 2x^2 + 4 \sin x$, (6) $(D^3 + 1)y = 4x \cos x + 2 \sin x$,

٤- حل المعادلات التالية

- (i) $(D^2 + 2)y = e^x + 2x$, (ii) $(D^2 - 1)y = e^x \sin 2x$,
 (iii) $(D^2 - 2D + 1)y = x^2 e^x$ (iv) $y'' + y = 2 \cos x$

(v) $(D^3 + D)y = 2x^2 + \sin x$, (vi) $(D^2 + 1)y = 4x \cos x - 2\sin x$,
(vii) $(D + 2)(D - 1)^3 y = e^x + \sin x - x + 4$ (viii) $(D^2 - 1)y = x^2 \cos x$
(ix) $(D^3 - 3D^2 + 3D - 1)y = (x + 1)e^x$ (x) $(D^4 - 1)y = x \sin x$
(xi) $(D^3 + D)y = x \cos x$

٥- اثبت مايلي

(i) $D^n(xV(x)) = xD^nV + nD^{n-1}V$

(ii) $\frac{1}{F(D)}(xV) = \left\{x - \frac{1}{F(D)}F'(D)\right\} \frac{1}{F(D)}V$

(iii) $\frac{1}{F(D)}\{x^n V\} = \left\{x - \frac{1}{F(D)}F'(D)\right\}^n \frac{1}{F(D)}V$

(٦) بكتابة $F(D)$ في صورة كسور جزئية اثبت ان حل المعادلة $F(D)y = u$ يمكن ان يكتب على الصورة $\sum_s \frac{1}{F'(a_s)} e^{a_s x} \int u e^{-a_s x} dx$ بافتراض ان كل الجذور a_s مختلفة. ماهو الحل عندما تكون بعض الجذور مكررة ؟

(٧) اثبت ان $y = \frac{1}{p_k} \int f(x) \sin p(x-t) dt$ حيث k ثابت حل خاص للمعادلة $y'' + p^2 y = f(x)$ ومن ثم اوجد حل $(D^2 + 1)y = \cos x$

(٨) اوجد الحل العام للمعادلات التالية

(i) $y'' - y' - 2y = \sin 2x$,

(ii) $(D^2 + 9)y = \cos 3x + 5$

(iii) $x'' - 3x' + 4x = \cos 2x$,

(iv) $(D^2 + 4)y = \sin 2x + 3x$

(v) $y'' + \frac{1}{2}y = 0, y(\pi) = 1, y(\pi) = -1$, (vi) $y'' - 3y' + 2y = e^x \sin x$

(٩) استخدم طريقة المعاملات غير المعينة لإثبات أن الحل الخاص للمعادلة

$$y'' + 2ay' + b^2y = A \sin wx, \quad (a, w > 0)$$

$$y = \frac{A \sin(wx - \alpha)}{\sqrt{(b^2 - w^2)^2 + 4w^2a^2}} \quad \text{يعطى العلاقة}$$

$$\alpha = \tan^{-1} \frac{2aw}{(b^2 - w^2)}, \quad (0 < \alpha < \pi) \quad \text{حيث}$$

(١٠) حل المعادلات التفاضلية التالية

$$(i) (D^2 + 2D + 1)y = e^{2x} \cos x, \quad (ii) (D^2 + a)y = e^x \cos 3x,$$

$$(iii) (D^2 - 2D + 1)y = x \sin x, \quad (iv) (D^2 - 2D + 1)y = x \cos x,$$

$$(v) D(D^2 - 1)y = \sin 2x, \quad (vi) D^2(D^3 - 1)y = \cos 2x$$

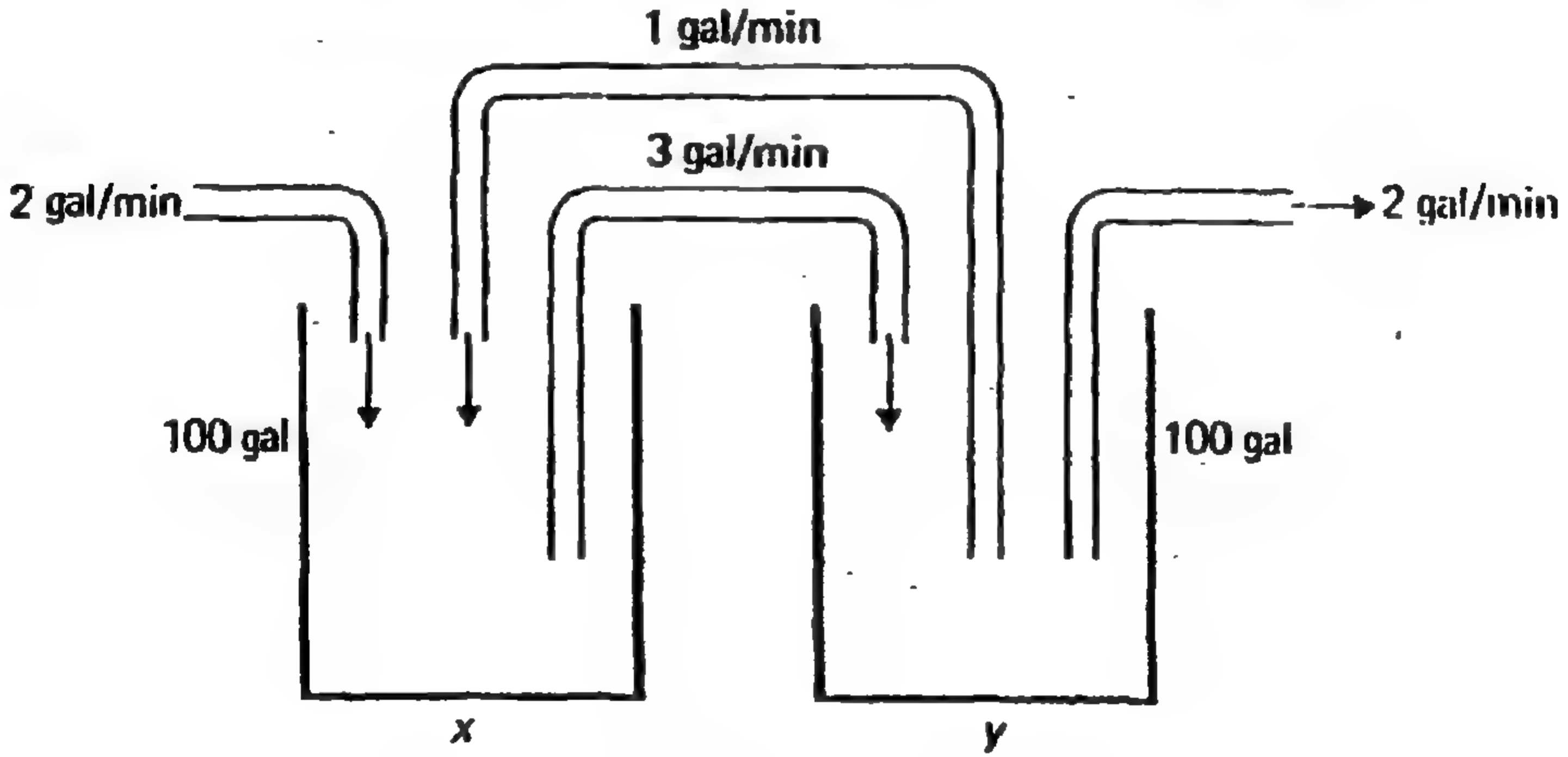
الباب السابع

تطبيقات على معادلات خطية من الرتبة الثانية

Applications on second order differential equations

٧-١ تركيز السوائل: يستخدم المعادلات التفاضلية لدراسة مسائل تركيز السوائل والمثال التالي يوضح ذلك

مثال (١): يحتوى خزان X على 100 جالون من ملح مشبع مذاب فيه 100 رطل من الملح وخزان Y يحتوى على 100 جالون من الماء. نفترض أن الماء ينساب إلى الخزان X بمعدل 2 جالون في الدقيقة وينساب المزيج من X إلى Y بمعدل 3 جالون في الدقيقة. ويضخ جالون من المزيج من Y ثانياً إلى الخزان X بينما جالونين يتدفقان من الخزان Y إلى الخارج. لوجد كمية الملح في كل من الخزائين X ، Y عند أى زمن t (انظر الشكل).



الحل: ليكن x ، y يمثلان عدد ارطال الملح في الخزائين X ، Y عند الزمن t ويلاحظ ان التغير في الوزن يساوى الفرق بين المدخل والمخرج. ويمكننا تمثيل ذلك بمعادلات تفاضلية من الرتبة الأولى. الخزائان X ، Y مبدئياً يحتويان $x(0) = 100$ ، $y(0) = 0$ من الملح على الترتيب عندما $t = 0$. الكميات $x/100$ ، $y/100$ يمثلان على الترتيب كمية الملح في كل جالون من المياه المأخوذة من X ومن Y عند الزمن t .

أخذت 3 جالونات من الخزان X وأضيفت إلى الخزان Y ، بينما واحد من الثلاث جالونات إخذت من Y وأضيفت إلى X . وبالتالي يكون لدينا النظام

$$\frac{dx}{dt} = -3\frac{x}{100} + \frac{y}{100}, \quad x(0) = 100$$

$$\frac{dy}{dt} = 3\frac{x}{100} - 3\frac{y}{100}, \quad y(0) = 0 \quad (1)$$

وحيث أن كل من المعادلتين في (1) يحتويان على x, y فلا يمكننا أن نحلها مباشرة. وعلى ذلك نحل لأحد المتغيرات. سنبدأ بالحل بالنسبة إلى المتغير x بدلالة المتغير y ومشتقاته. فنحصل على

$$x = y + \frac{100}{3} \frac{dy}{dx} \quad (2)$$

باشتقاق (2) ومساواة الطرف الأيسر بالطرف الأيمن للمعادلة الأولى في (1) نحصل على

$$\frac{-3x}{100} + \frac{y}{100} = \frac{dx}{dt} = \frac{dy}{dt} + \frac{100}{3} \frac{d^2y}{dt^2} \quad (3)$$

من (2)، (3) نجد أن

$$\frac{100}{3} \frac{d^2y}{dt^2} + 2\frac{dy}{dt} + \frac{2y}{100} = 0 \quad (4)$$

والشروط الابتدائية للمعادلة (4) نحصل مباشرة من النظام حيث $y(0) = 0$ ، $x(0) = 100$ فنجد أن

$$y'(0) = 3\frac{x(0)}{100} - 3\frac{y(0)}{100} = 3 \quad (5)$$

بضرب طرفي (4) في $\frac{3}{100}$ فنحصل على مسألة القيمة الابتدائية

$$y'' + \frac{6}{100}y' + \frac{6}{(100)^2}y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 3 \quad (6)$$

وتكون المعادلة المميزة للمعادلة (6) لها الجذرين

$$\lambda_1 = \frac{-3 + \sqrt{3}}{100}, \quad \lambda_2 = \frac{-3 - \sqrt{3}}{100}$$

وبذلك يكون الحل العام هو

$$y(t) = c_1 e^{((-3+\sqrt{3})t/100)} + c_2 e^{((-3-\sqrt{3})t/100)}$$

وباستخدام الشروط الابتدائية $y(0)=0$, $y'(0)=3$ نجد أن

$$c_1 + c_2 = 0$$

$$\frac{-3+\sqrt{3}}{100}c_1 - \frac{3+\sqrt{3}}{100}c_2 = 3$$

ومن ذلك نجد أن $c_1 = -c_2 = 50\sqrt{3}$ وبالتالي

$$y = 50\sqrt{3}[e^{((-3+\sqrt{3})t/100)} - e^{((-3-\sqrt{3})t/100)}]$$

وبتعويض هذه الدالة y في الطرف الأيمن من (2) نحصل على

$$x(t) = 50[e^{((-3+\sqrt{3})t/100)} + e^{((-3-\sqrt{3})t/100)}]$$

وتلاحظ أن كمية الملح في الخزانينؤول إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$.

ملحوظة: يسمى النظام المكون من خزان واحد أو أكثر بالكيموستات الذي يستبدل فيه الملح بالكائنات الدقيقة ومواد التغذية ونلاحظ فيه معدل الإدخال يساوى معدل الإخراج.

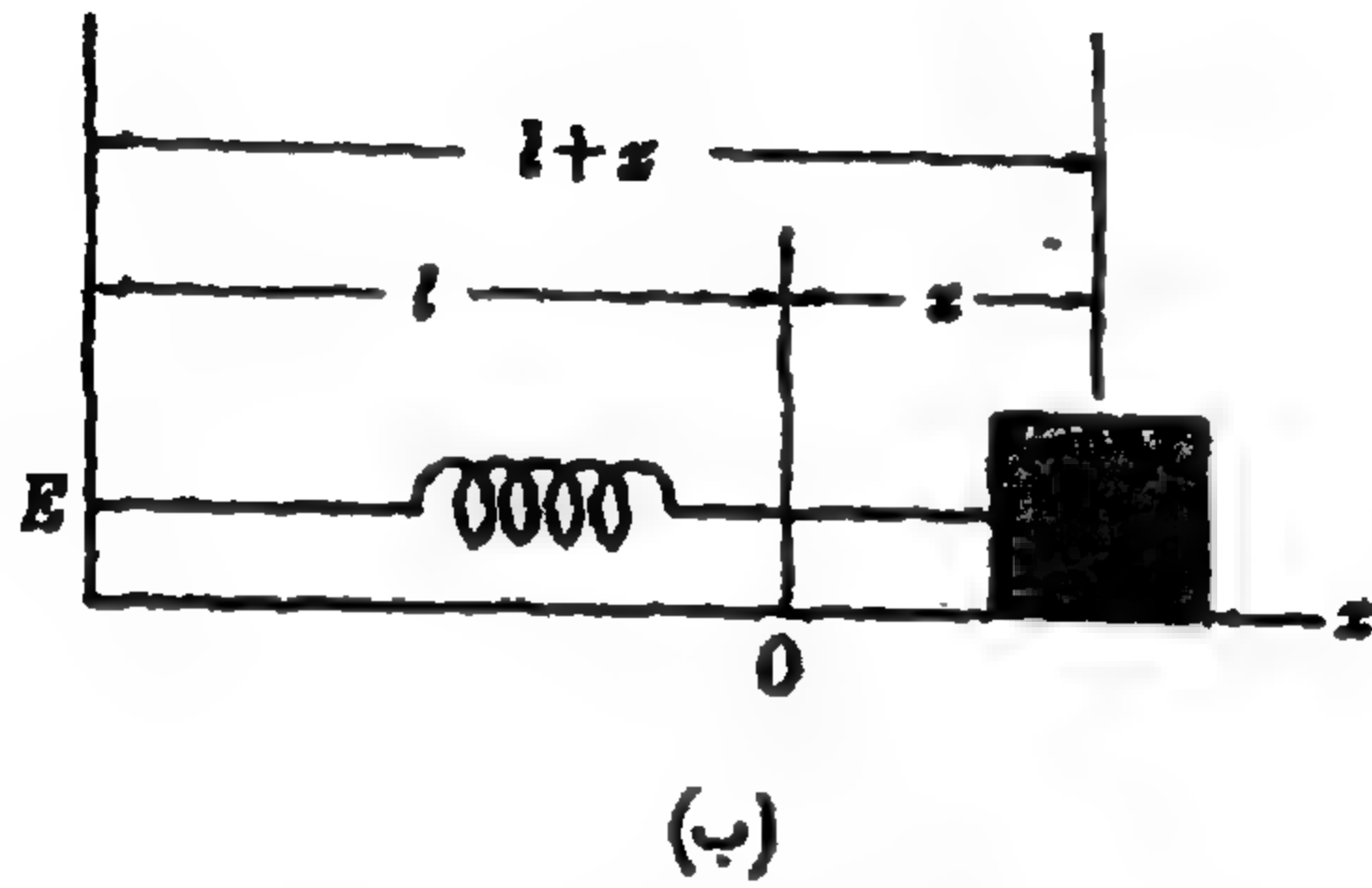
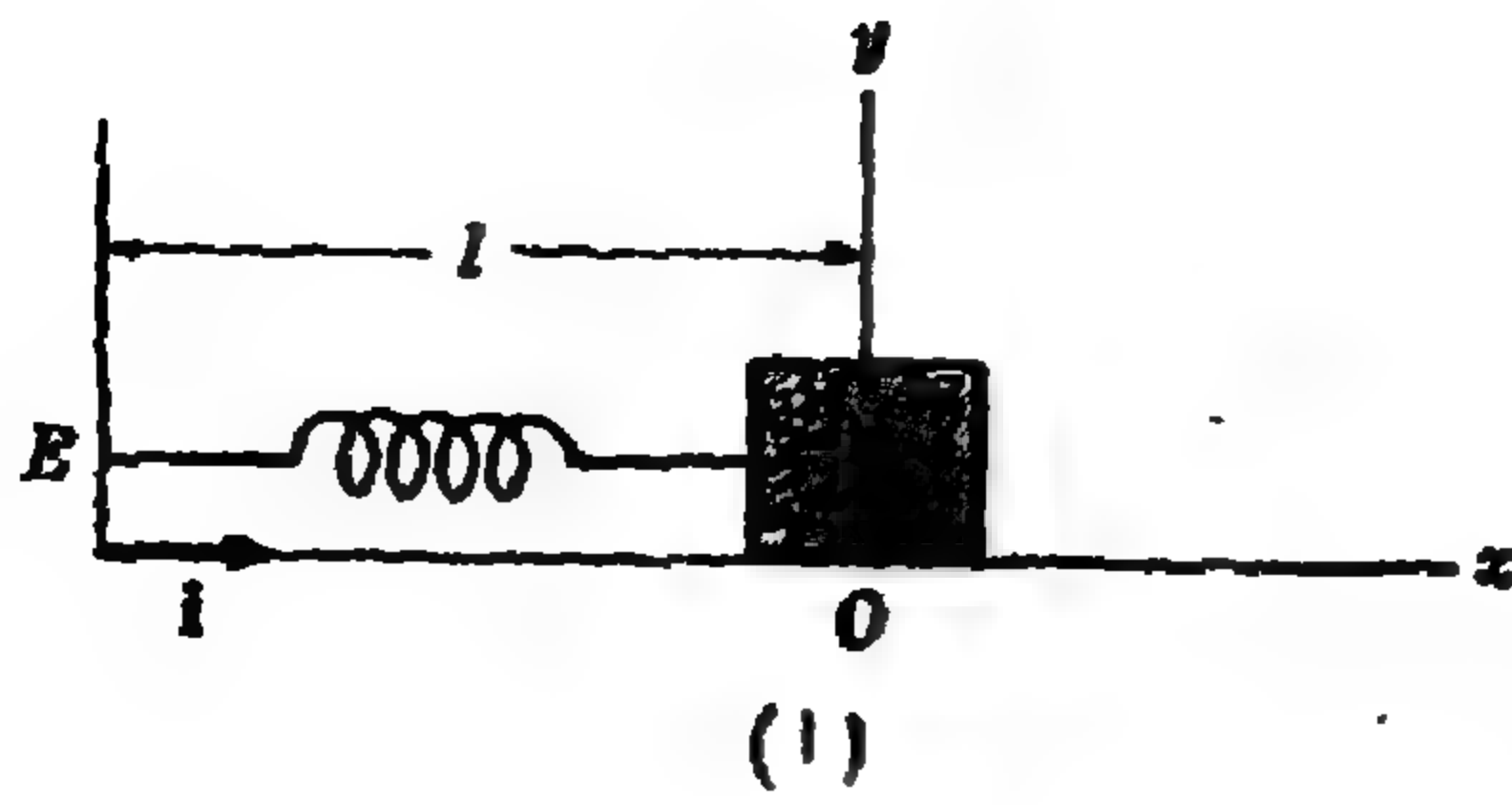
تمرين: (أ) في المثال السابق متى يحتوى الخزان Y لكبر كمية من الملح وكم كمية الملح في Y في ذلك الوقت.

(ب) افترض في المثال السابق أن معدل السريان من الخزان Y إلى الخزان X هو 2 جالون / دقيقة بدلا من جالون واحد في الدقيقة. وباقي المعطيات كما هي. اوجد المعادلات المعبرة عن كمية الملح في كل منهما في جميع الأزمنة.

٧-٢ تطبيقات في الميكانيكا:

أ - الحركة الاهتزازية: vibration motion

لقد استخدمت المعادلة التفاضلية لوصف حركة جسيمات (particles) وكمثال بسيط على ذلك. ليكن لدينا كتلة m موضوعة على منضدة أفقية ملساء ممثلة



بالمحور x (كما في شكل أ)

ومثبتة في أحد طرفي زنبرك (spring) بينما طرفه الآخر مثبت عند E . الطول الطبيعي للزنبرك هو l وكتلته يمكن إهمالها. إذا أزيحت الكتلة m على طول المحور x كما في شكل (ب) ثم تركت فإنها سوف تهتز أو تتذبذب إلى الأمام وإلى الخلف حول موضع الاتزان O .

لايجاد معادلة الحركة، لاحظ أنه عند أي لحظة يكون طول الزنبرك

هو $l+x$ (شكل ب) وتوجد قوة تحاول إرجاع الكتلة m إلى موضع إترانها وطبقا لقانون هوك، تسمى هذه القوة قوة الاسترداد (restoring force) وتتناسب مع الاستطالة x وتعطى بالعلاقة

$$\underline{F}_R = -Kx \underline{i}$$

حيث ثابت التناسب K يسمى بثابت الزنبرك أو معامل الصلابة (stiffness) أو معامل المرونة (elasticity) وباستخدام قانون نيوتن الثاني يكون لدينا.

$$m\ddot{x} + Kx = 0 \quad \text{أي} \quad m \frac{d^2(x \underline{i})}{dt^2} = -Kx \underline{i}$$

وهذه المنظومة الإهتزازية تسمى الحركة التوافقية البسيطة

(simple harmonic motion) أو المتذبذب التوافقي البسيط.

يمكن كتابة المعادلة (2) وبمعرفة الشروط الابتدائية $x = A$, $\frac{dx}{dt} = 0$ عند $t = 0$

$$\text{فنجد أن } x = A \cos \omega t \text{ حيث } \omega = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

ب - تعريف:

(أ) سعة الحركة Amplitude: هي المسافة A وتكون أكبر إزاحة من موضع الاتزان.

(ب) الزمن الدورى Period للحركة: هو زمن نبضة كاملة (دورة كاملة) أى إذا رمزنا للزمن الدورى بالرمز T فإن

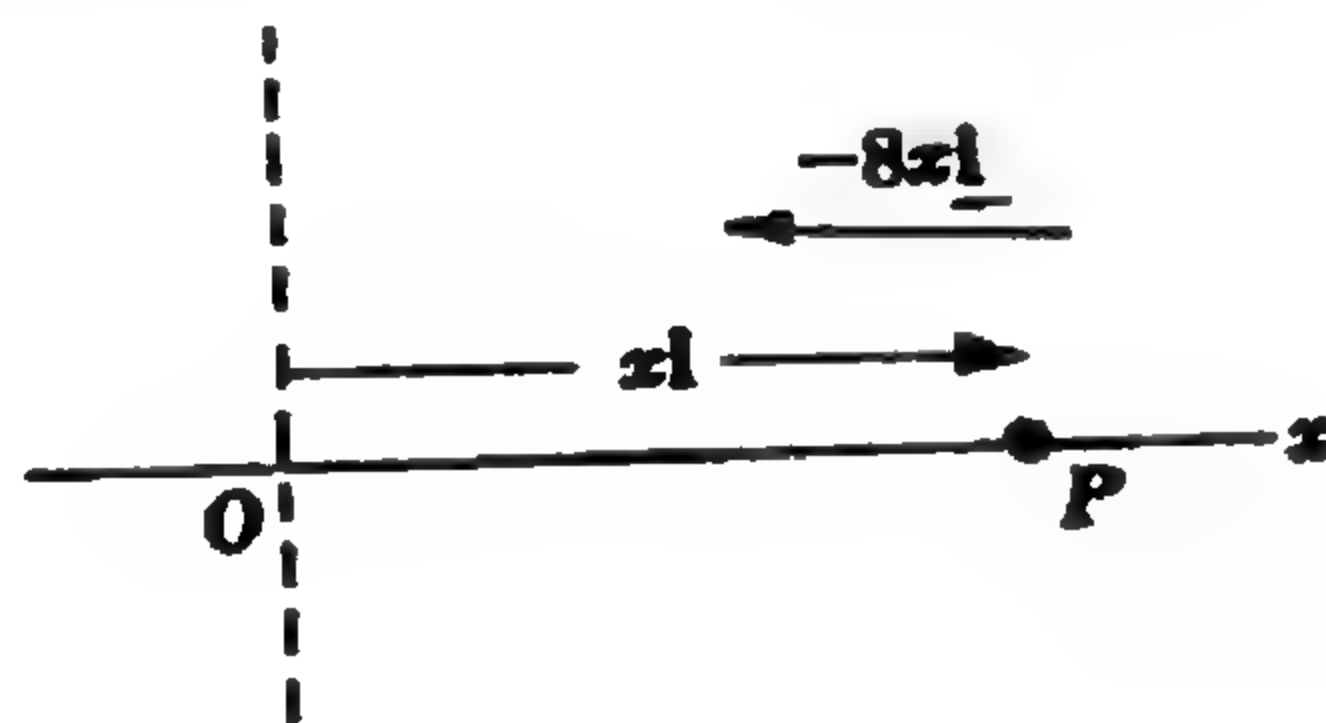
$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi\sqrt{m/K}$$

(ج) تردد الحركة Frequency: هو عدد النبضات أو الدورات الكاملة فى وحدة الزمن ويرمز له بالرمز f وعليه فإن

$$f = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi}\sqrt{K/m}$$

ملحوظة: السعة قد تتغير طبقا للشروط الابتدائية بينما الزمن الدورى والتردد لا يتغيران وتسمى ϕ بزاوية الطور.

مثال (١): جسيم P كتلته 2gm يتحرك على المحور x ثم جذب من على



بعد 20 وحدة نحو نقطة الأصل بقوة مقدارها $8x$ (كما فى الشكل) إذا كان الجسيم ساكنا عند $x = 20$ اوجد

(أ) المعادلة التفاضلية والشروط الابتدائية التى تصف الحركة

(ب) موضع الجسيم عند أى لحظة

(ج) السرعة عند أى لحظة

(د) السعة والزمن الدورى والتردد

الحل: (أ) عند $\underline{r} = x \underline{i}$ متجه موضع P ومن قانون نيوتن الثانى

$$2 \frac{d^2 x}{dt^2} \underline{i} = -8x \underline{i} \Rightarrow \frac{d^2 x}{dt^2} + 4x = 0 \quad (i)$$

وهي المعادلة التفاضلية المطلوبة والشروط الابتدائية هي $x = 20$ ، $\frac{dx}{dt} = 0$ عند $t = 0$.

(ب) الحل العام للمعادلة (i) هو

$$x = c_1 \cos 2t + c_2 \sin 2t$$

وباستخدام الشروط المعطاه نجد أن

$$x = 20 \cos 2t \quad (ii)$$

(جـ) حيث أن $\frac{dx}{dt} = -40 \sin 2t$ فتكون هي السرعة عند أى لحظة

$$(د) \text{ السعة } = 20 ، \text{ الزمن الدوري } T = \frac{2\pi}{2} = \pi \text{ والتردد } = \frac{1}{\pi}$$

مثال (٢): (أ) أثبت أن الدالة $x(t) = c_1 \cos wt + c_2 \sin wt$ يمكن كتابتها على

$$\text{الصورة } c \cos(wt - \varphi) \text{ حيث } c = \sqrt{c_1^2 + c_2^2} ، \varphi = \tan^{-1}(c_2/c_1)$$

(ب) اوجد السعة والزمن الدوري والتردد للدالة في (أ).

الحل:

$$x(t) = c_1 \cos wt + c_2 \sin wt = \sqrt{c_1^2 + c_2^2} \left(\frac{c_1}{\sqrt{c_1^2 + c_2^2}} \cos wt + \frac{c_2}{\sqrt{c_1^2 + c_2^2}} \sin wt \right)$$

$$= \sqrt{c_1^2 + c_2^2} (\cos \varphi \cos wt + \sin \varphi \sin wt)$$

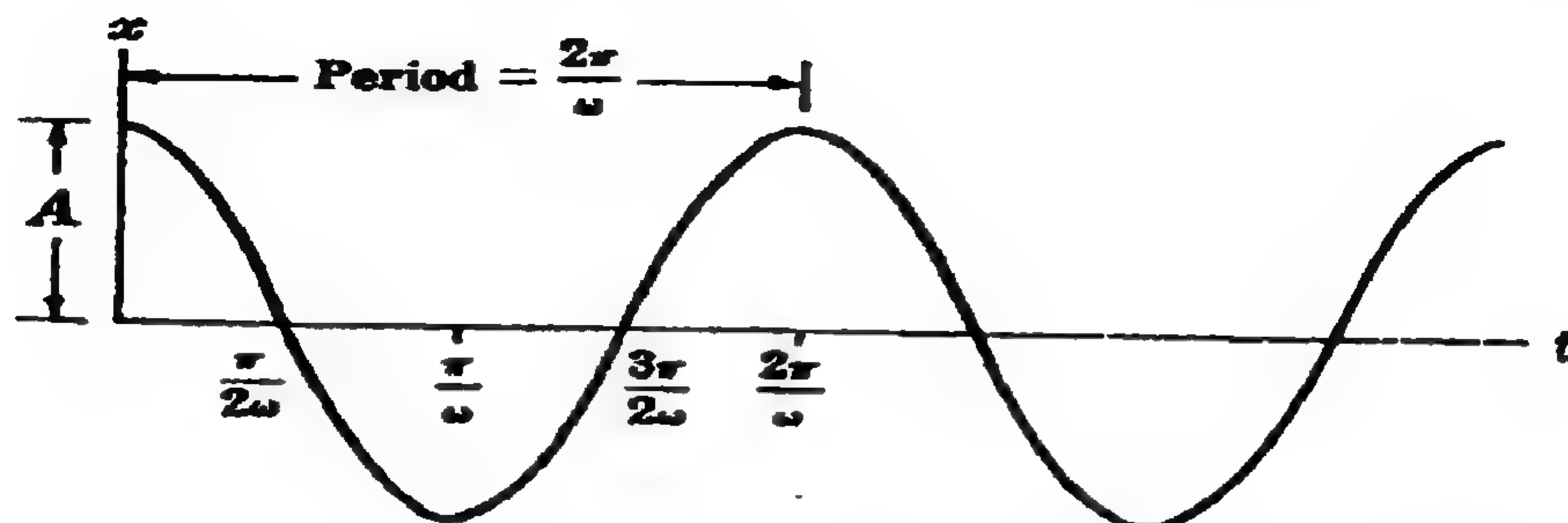
$$= \sqrt{c_1^2 + c_2^2} \cos(wt - \varphi) = c \cos(wt - \varphi)$$

$$\text{حيث } c = \sqrt{c_1^2 + c_2^2} ، \tan \varphi = c_2/c_1$$

وسوف نختار قيمة φ الواقعة بين $0 \leq \varphi \leq \pi$.

(ب) السعة هي c ، الزمن الدوري $\frac{2\pi}{w}$ ، التردد $\frac{w}{2\pi}$.

ملحوظة: بالرجوع إلى مثال (1) حيث $c=20$ ، $m=2$ ، $k=8$ وحيث أن $\cos \omega t$ تتغير من $+1$ ، -1 فإن للكتلة تتذبذب من $x=-c$ إلى $x=c$ والشكل يوضح العلاقة بين x و t



ج- طاقة المتذبذب التوافقي البسيط:

إذا كانت P هي طاقة الحركة Kinetic energy ، V طاقة الجهد Potential energy فإن الطاقة الكلية $E = P + V$ وعلى ذلك يكون لدينا

$$V = \frac{1}{2}kx^2 , P = \frac{1}{2}mv^2$$

وعلى ذلك يكون

$$E = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 c^2 \sin^2(\omega x - \phi) + \frac{1}{2}kc^2(\omega x - \phi) = m\omega^2 c^2$$

د - المتذبذب التوافقي المخمد (damped harmonic oscillator)

من الناحية العملية، يمكن أن تؤثر قوى مختلفة على متذبذب توافقي بحيث تقلل من مقدار الذبذبات المتتالية حول موضع الاتزان. مثل هذه القوى تسمى قوة المضاعلة أو الاخماد وهي تتناسب مع السرعة، ويمكن استخدامها كنموذج تقريبي وتعطى بالعلاقة

$$F_D = -\beta v = -\beta \frac{dx}{dt} \quad (3)$$

حيث يرمز F_D إلى قوة المضاعلة (الاخماد) ، β ثابت موجب يسمى معامل الاخماد. إذا اعتبرنا قوة الاخماد بالإضافة إلى قوة الاسترداد فإننا نحصل على المتذبذب التوافقي المتضاعل (المخمد) وتكون معادلة حركته هي

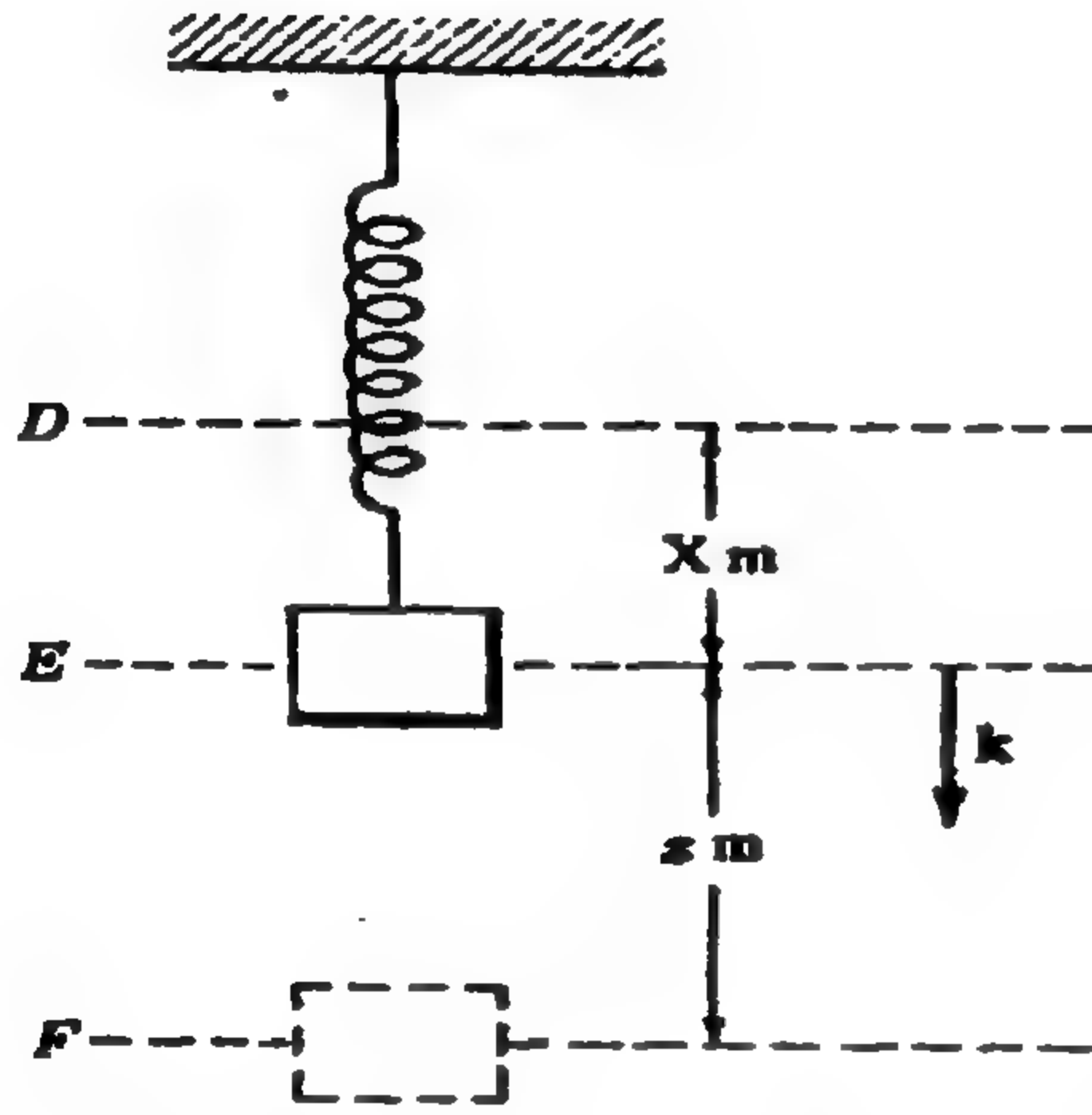
$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + \beta \frac{dx}{dt} + kx = 0 \quad (4)$$

وذلك بتطبيق قانون نيوتن الثاني ويمكن كتابة المعادلة (4) على الصورة $\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + w^2 x = 0$ حيث $\beta/m = 2\gamma$ ، $k/m = w^2$.

مثال (٣): علق جسم يزن 6kg من نهاية زنبرك رأسى خفيف فأحدث استطالة 40 cm

(i) اوجد موضع الجسم عند أى لحظة إذا كان فى البداية شد 25 cm إلى أسفل ثم ترك

(ii) اوجد السعة والزمن الدورى والتردد.



الحل: (i) نفترض D ، E تمثلان موضع نهاية الزنبرك قبل وبعد تعليق الجسم فى الزنبرك. الموضع E موضع الاتزان. سوف نختار مجموعة الاحداثيات الموضحة فى الشكل بحيث يكون الاتجاه الموجب للمحور z إلى أسفل وتكون نقطة الأصل عند

الاتزان. باستخدام قانون هوك إذا كان الوزن 6 kg يحدث استطالة 40 cm فان الوزن 15 kg يعطى استطالة 1 m.

عندما يكون الجسم عند الموضع F فانه يقع تحت تأثير قوة إلى أعلى مقدارها $15(0.4+z)kg$ وقوة وزنه إلى أسفل 6 kg. وبتطبيق قانون نيوتن الثانى نحصل على

$$\frac{6}{10} \frac{d^2 z}{dt^2} k = 6k - 15(0.4 + z)k \Rightarrow \frac{d^2 z}{dt^2} + 25z = 0$$

والذى يكون حلها هو

$$x = c_1 \cos 5t + c_2 \sin 5t$$

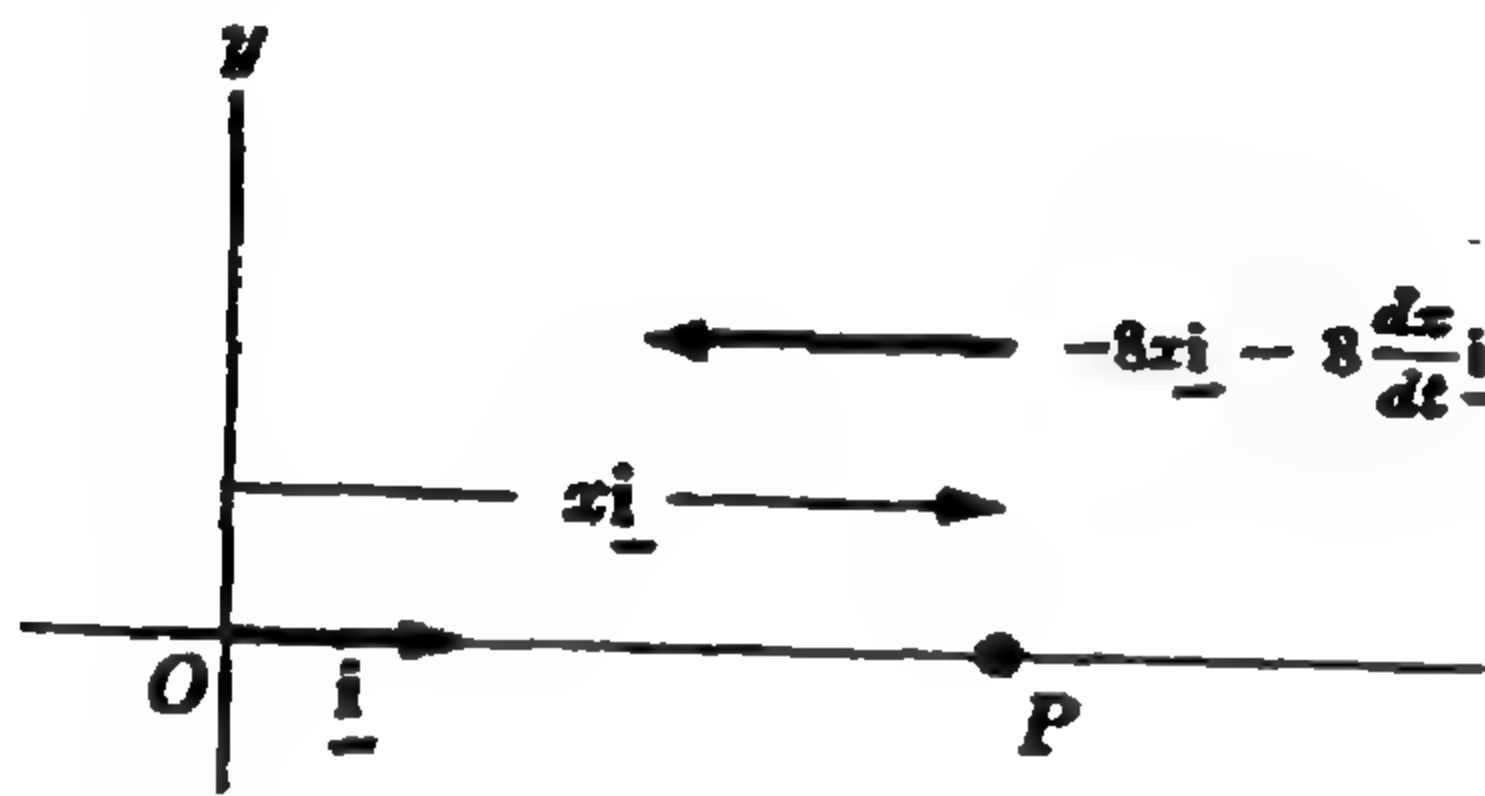
وباستخدام الشروط المعطاه عند $t = 0$ ، وهى $z = 1/4$ ، $\frac{dz}{dt} = 0$ فيكون $c_2 = 0$ ، $c_1 = 1/4$ ويكون الحل هو

$$z = (1/4)\cos 5t$$

(ii) من الحل فى (i) نرى ان السعة $\frac{1}{4}m$ ، والزمن الدورى هو $\frac{2\pi}{5}$ ثانية والتردد هو $\frac{5}{2\pi}$ نبضة / ثانية .

مثال (٤): فى المثال (١)، افترض ان الجسم P يتعرض كذلك لقوة مضاعلة (اخماد) مقدارها يساوى 8 أضعاف السرعة اللحظية.

أوجد: (i) الموضع (ii) السرعة عند أى لحظة (iii) ارسم العلاقة البيانية للموضع كدالة فى الزمن t



الحل: بتطبيق قانون نيوتن الثانى نحصل على

$$2\frac{d^2x}{dt^2}\underline{i} = -8x\underline{i} - 8\frac{dx}{dt}\underline{i} \Rightarrow \frac{d^2x}{dt^2} + 4\frac{dx}{dt} + 4x = 0 \quad (4)$$

والتي حلها هو

$$x = e^{-2t}(c_1 + tc_2)$$

عندما يكون $t = 0$ ، $x = 20$ ، $\frac{dx}{dt} = 0$ فإن $c_1 = 20$ ، $c_2 = 40$

وبأخذ الحل الصورة

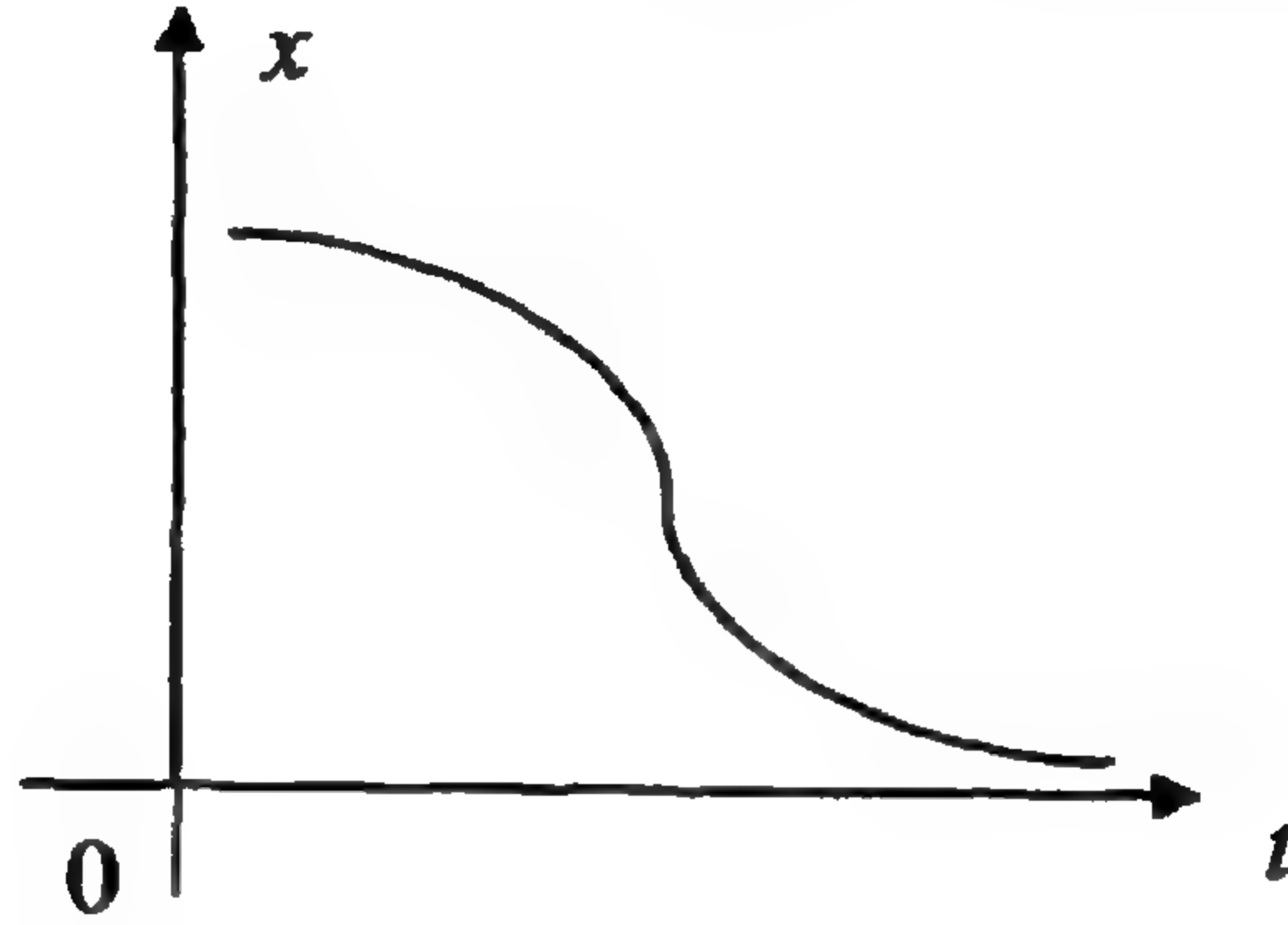
$$x = 20e^{-2t}(1 + 2t)$$

وهى معادلة الموضع عند أى لحظة

(ii) تعطى السرعة من العلاقة

$$\underline{v} = \frac{dx}{dt} \underline{i} = -80te^{-2t} \underline{i}$$

(iii) يوضح الشكل تغير x كدالة في الزمن وواضح ان الحركة ليست تنبذية: الجسم يقترب ببطء من نقطة الصفر لكنه لا يصل إليها . وهذا يعتبر مثالا للحركة "حرجة الاخماد كما في الشكل



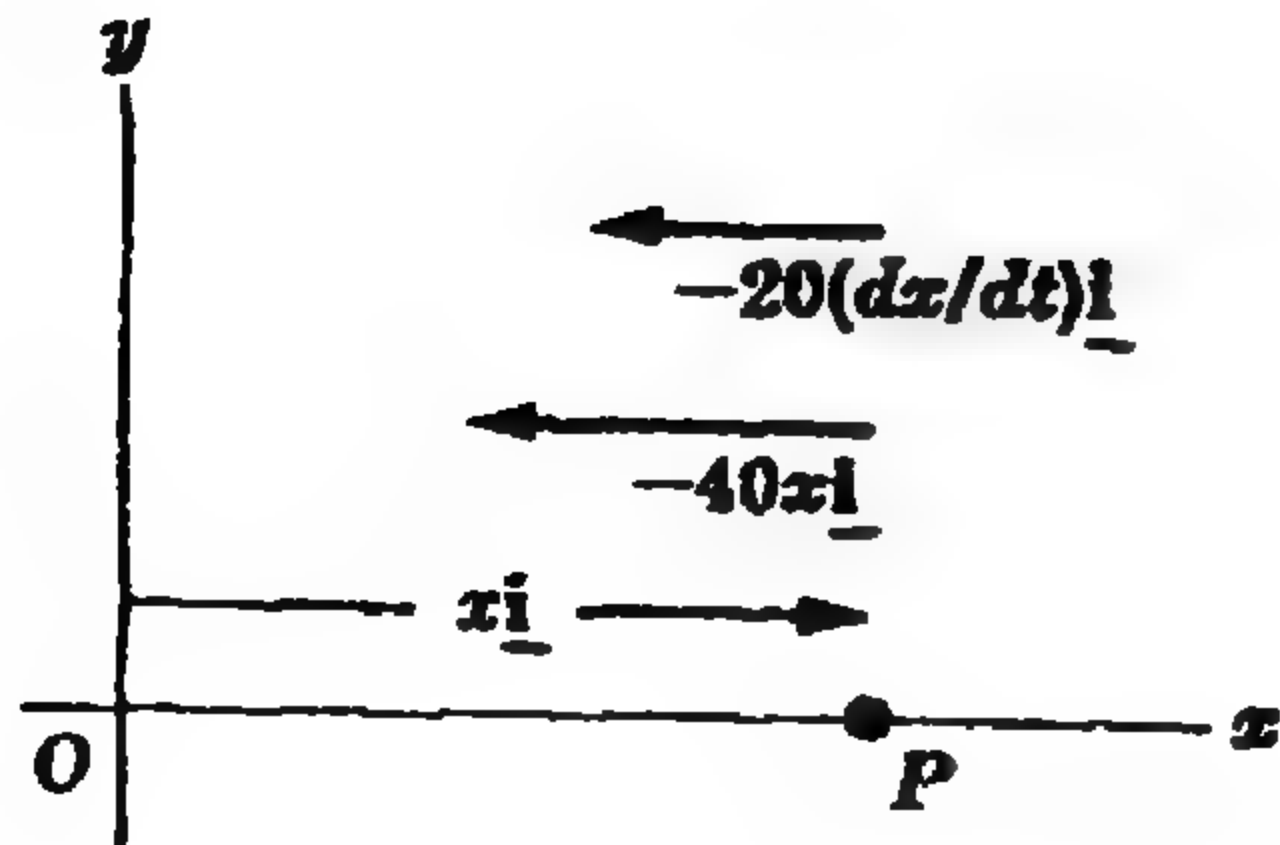
مثال (٥): جسم كتلته 5g يتحرك على المحور x تحت تأثير قوتين: (1) قوة جذب نحو نقطة الأصل O تساوى بالداين عدديا 40 مرة قدر الازاحة اللحظية من O ، (2) قوة اخماد تتناسب مع السرعة اللحظية بحيث تكون قوة الاخماد المناظرة لسرعة 10 cm/sec هي 200 دايين. إذا افترضنا ان الجسم بدأ حركته من السكون عند نقطة تبعد 20 cm من نقطة الأصل.

(i) اوجد المعادلة التفاضلية والشروط التي تصف الحركة

(ii) اوجد موضع الجسم عند أى لحظة

(iii) عين السرعة والزمن الدورى والتردد للتذبذبات المتضائلة

(iv) ارسم الحركة بيانياً.



الحل: ليكن $\underline{r} = x \underline{i}$ موضع الجسم كما في الشكل عندئذ تكون قوة الجذب (متجهة نحو O) هي $-40x \underline{i}$. ومقدار قوة الاخماد f يتناسب مع

السرعة أى $f = \beta \frac{dx}{dt}$ حيث β مقدار ثابت وبما أن $f = 200$ عندما يكون $\frac{dx}{dt} = 10$ فإن $\beta = 20$ ، $f = 20 \frac{dx}{dt}$. لاحظ أنه عندما يكون $\frac{dx}{dt} > 0$ ، $x > 0$ فإن الجسم يكون على محور x الموجب ويتحرك إلى اليمين .
بناءً على ذلك فإن قوة المقاومة يجب أن تكون متجه نحو اليسار . وهذا يتم فقط إذا كان

$$f = -20 \frac{dx}{dt} \underline{i}$$

وهذه الصورة بالنسبة إلى f يمكن إثبات صحتها إذا كان $x > 0$ ، $\frac{dx}{dt} < 0$ و $x < 0$ ، $\frac{dx}{dt} > 0$ و $x < 0$ ، $\frac{dx}{dt} < 0$.
وباستخدام قانون نيوتن الثانى يكون لدينا .

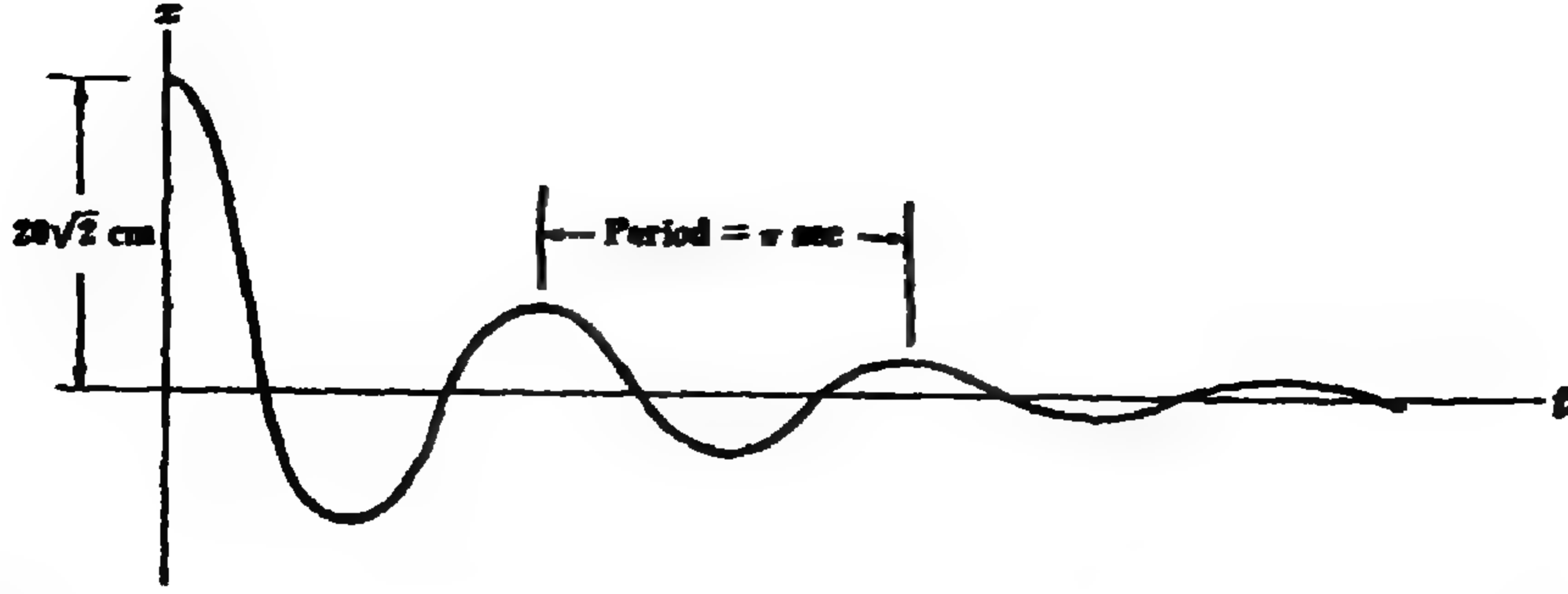
$$5 \frac{d^2x}{dt^2} \underline{i} = -20 \frac{dx}{dt} \underline{i} - 40x \underline{i} \Rightarrow x'' + 4x' + 8x = 0$$

(ii) وحيث أن الجسم يبدأ من السكون عند مسافة 20 cm من O فإن $t = 0$ عند $\frac{dx}{dt} = 0$ ، $x = 20$ ، وباستخدام الشروط المعطاه يكون الحل العام على الصورة

$$x = 20e^{-2t} (\cos 2t + \sin 2t) = 20\sqrt{2}e^{-2t} \cos(2t - \frac{\pi}{4})$$

(iii) السعة تساوى $20\sqrt{2}e^{-2t} \text{ cm}$ ، الزمن الدورى هو $T = \frac{2\pi}{2} = \pi$ ،
التردد $\frac{1}{\pi}$

(iv) المنحنى الذى يمثل تغير x كدالة فى الزمن t كما هو فى الشكل مع ملاحظة أن سعة التذبذب تتناقص إلى الصفر كلما زادت t



(هـ) الحركة زائدة المضاءلة (الاخملا) وحرجه المضاءلة وناقصة المضاءلة (الاخملا)

عندما حصلنا على حلول للمعادلة التفاضلية

$$\ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + w^2x = 0 \quad (1)$$

توجد لدينا ثلاث حالات:

(i) حركة زائدة المضاءلة Over damped: حيث $\gamma^2 > w^2$ أى $\beta^2 > 4km$ وفى هذه الحالة يكون الحل للمعادلة (1) هو

$$x = e^{-\gamma t} (c_1 e^{\alpha t} + c_2 e^{-\alpha t}), \alpha = \sqrt{\gamma^2 - w^2}$$

ويمكن تعيين c_1, c_2 من الشروط الابتدائية

(ii) حركة حرجة المضاءلة critical damped: حيث $\gamma^2 = w^2$ أى $\beta^2 = 4km$

ويكون حل للمعادلة (1) هو

$$x = e^{-\gamma t} (c_1 + c_2 t)$$

حيث c_1, c_2 يعينان من الشروط الابتدائية

(iii) حركة ناقصة المضاءلة (حركة تنبئية مخمدة): under damped

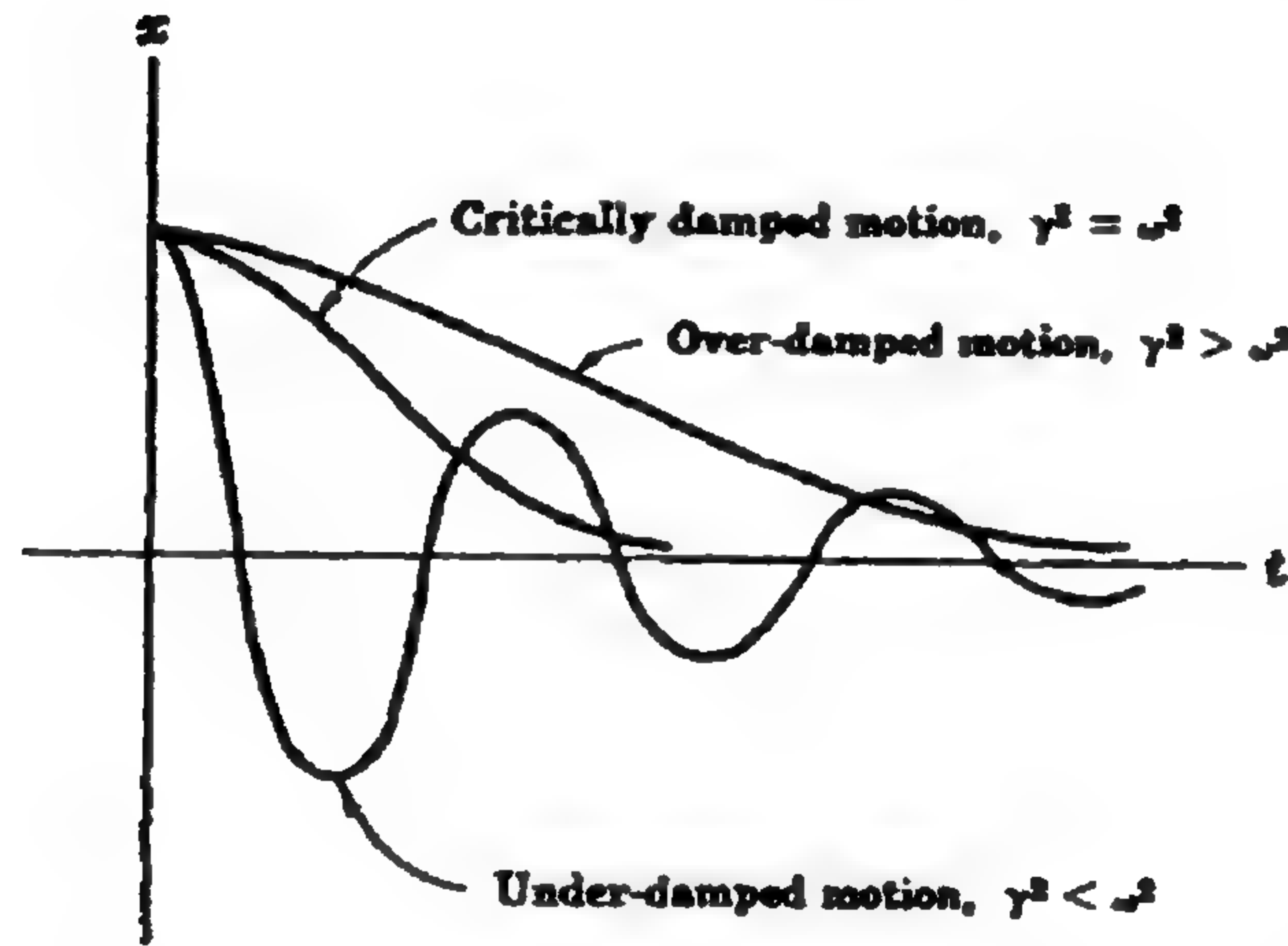
حيث $\gamma^2 < w^2$ أى $\beta^2 < 4km$

ويكون الحل العام للمعادلة (1) هو

$$(i) \quad x = e^{-\gamma t} (c_1 \sin \lambda t + c_2 \cos \lambda t) = c e^{-\gamma t} \cos(\lambda t - \phi)$$

حيث $c = \sqrt{c_1^2 + c_2^2}$ ، $\lambda = \sqrt{\omega^2 - \gamma^2}$ وزاوية الطور ϕ يمكن تعيينهما من الشروط الابتدائية.

في الحالتين (i)، (ii) يكون التضاعل كبيراً لدرجة لا يحدث معها تنذب وتعود الكتلة m تدريجياً إلى موضع الاتزان $x = 20$ كما في الشكل، حيث أننا اعتبرنا ان الشرطين الابتدائيين هما $x = x_0$ ، $\frac{dx}{dt} = 0$



لاحظ ان الكتلة m تعود إلى موضع الاتزان في حالة الحركة حرجية المضاعلة أسرع منها في حالة الحركة زائدة المضاعلة.

في الحالة الثالثة (iii) تقل درجة التضاعل (الاخماد) إلى حد يسمح بحدوث نبذبات حول موضع الاتزان، على الرغم من أن سعة هذه النبذبات تتناقص مع الزمن كما هو في الشكل. الفرق في الزمن الذي يفصل قمتين (أو قاعين) في الحركة ناقصة الاخماد الموضحة بالشكل يسمى بالزمن الدوري للحركة ويساوي

$$(ii) \quad T = \frac{2\pi}{\lambda} = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega^2 - \gamma^2}} = \frac{4\pi m}{\sqrt{4km - \beta^2}}$$

والتردد هو مقلوب الزمن الدوري أي

$$(iii) \quad f = \frac{1}{T} = \frac{\lambda}{2\pi} = \frac{\sqrt{w^2 - \gamma^2}}{2\pi} = \frac{\sqrt{4km - \beta}}{4\pi m}$$

لاحظ أنه في حالة ما إذا كان $\beta = 0$ فإن المعادلتين (ii)، (iii) تؤلان إلى

$$T = \frac{2\pi}{w} = 2\pi\sqrt{m/k}, \quad f = \frac{1}{T} = \frac{w}{2\pi} = \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$$

على الترتيب. والزمن الدورى والتردد المناظرين للحالة $\beta = 0$ يسميان فى بعض الأحيان "الفترة الطبيعية" و"التردد الطبيعى" للتذبذب على الترتيب.

الزمن الدورى T المعطى من المعادلة (i) هو أيضا يساوى الفرق بين القيمتين المتتاليتين للزمن T عندما يكون $\cos(\lambda t - \phi) = 1$ [أو $\cos(\lambda t - \phi) = -1$] كما هو مبين بالمعادلة (i). نفترض أن قيمتى x المناظرتين لقيمتى الزمن المتتاليتين $t_{n+1} = t_n + T$ هما x_{n+1} ، x_n على الترتيب. عنئذ يكون

$$x_n / x_{n+1} = e^{\lambda t_n} / e^{\lambda t_{n+1}} = e^{\lambda T}$$

تسمى الكمية الثابتة $\delta = \ln\left(\frac{x_n}{x_{n+1}}\right) = \lambda T$ بالتناقص اللوغاريتمى.

مثال (٦): احسب الفترة الطبيعية والتردد الطبيعى للتذبذب للجسيم فى مثال (٥).

الحل: الفترة الطبيعية هى الزمن الدورى عندما لا يوجد إخماد وتعطى الحركة فى مثل هذه الحالة بإزالة الحد $\frac{dx}{dt}$ من المعادلة وعلى ذلك يكون

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 8x = 0 \Rightarrow x = c_1 \cos 2\sqrt{2}t + c_2 \sin 2\sqrt{2}t$$

وبذلك تكون الفترة الطبيعية هى $\frac{2\pi}{2\sqrt{2}} = (\pi/\sqrt{2}) \text{ sec}$ والتردد الطبيعى يساوى

$$\frac{\sqrt{2}}{\pi} \text{ نبضة / ثانية.}$$

مثال (٧): ماهو المدى الذى تتراوح فيه قيمة ثابت التضاغل فى المثال (٥) بالنسبة للحركة (i) زائدة المضاعلة (ii) ناقصة المضاعلة أو التذبذبية المخمدة (iii) حرجة المضاعلة ؟.

الحل: إذا كان β هو معامل التضاغل (الاخماد) فإنه يمكن كتابة المعادلة على الصورة

$$5 \frac{d^2 x}{dt^2} \underline{i} = -\beta \frac{dx}{dt} \underline{i} - 40x \underline{i} \Rightarrow \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{\beta}{5} \frac{dx}{dt} + 8x = 0$$

عندئذ تكون الحركة:

$$(i) \text{ زائدة المضاعلة إذا كان } (\beta/5)^2 > 32 \Rightarrow \beta > 20\sqrt{2}$$

$$(ii) \text{ ناقصة المضاعلة إذا كان } (\beta/5)^2 < 32 \Rightarrow \beta < 20\sqrt{2}$$

$$(ii) \text{ حركة المضاعلة إذا كان } (\beta/5)^2 = 32 \Rightarrow \beta = 20\sqrt{2}$$

مثال (٨): حل مثال (٥) أخذا فى الاعتبار قوة إخماد خارجية تعطى عدديا بالوزن كجم من βv ، حيث v هى السرعة اللحظية بالمتر/ثانية

$$(i) \beta = 4.8, (ii) \beta = 6, (iii) \beta = \frac{78}{5}$$

الحل: معادلة الحركة هى:

$$\frac{6}{10} \frac{d^2 z}{dt^2} \underline{k} = 6 \underline{k} - 15(0.4 + z) \underline{k} - \beta \frac{dz}{dt} \underline{k}$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 z}{dt^2} + \frac{5}{3} \beta \frac{dz}{dt} + 25z = 0$$

(i) عندما يكون $\beta = 4.8$ فإن المعادلة تؤول إلى

$$\frac{d^2 z}{dx^2} + 8 \frac{dz}{dt} + 25z = 0$$

وبكون حلها هو

$$z = e^{-4t} (c_1 \cos 3t + c_2 \sin 3t)$$

باستخدام الشروط الابتدائية: $t = 0$ ، $\frac{dz}{dt} = 0$ ، $z = \frac{1}{4}$ نجد أن $c_1 = \frac{1}{4}$ ، $c_2 = \frac{1}{3}$ ويكون الحل على الصورة

$$z = \frac{1}{12}e^{-4t}(3\cos 3t + 4\sin 3t) = \frac{5}{12}e^{-4t}\cos(3t - 53^\circ 8')$$

والحركة تذبذبية مخمدة وزمنها الدوري $\frac{2\pi}{3}$ ثانية

(ii) عندما يكون $\beta = 6$ فإن $\frac{d^2z}{dt^2} + 10\frac{dz}{dt} + 25z = 0$ يكون حلها $z = e^{-5t}(a + bt)$

وباستخدام الشروط الابتدائية يكون الحل على الصورة

$$z = \frac{1}{4}e^{-5t}(1 + 5t)$$

والحركة هي حرجه المضاعلة حيث أن أي نقص في β عن هذه القيمة سوف يحدث حركة تذبذبية

(iii) عندما يكون $\beta = \frac{78}{5}$ تكون المعادلة هي

$$\frac{d^2z}{dt^2} + 26\frac{dz}{dt} + 25z = 0$$

ويكون حلها هو

$$z = c_1e^{-t} + c_2e^{-25t}$$

وباستخدام الشروط الابتدائية نحصل على الحل وهو

$$z = \frac{25}{96}e^{-t} - \frac{1}{96}e^{-25t}$$

أي أن الحركة تكون زائدة المضاعلة (الاضداد).

ز - الاهتزازات القسرية: Forced vibrations

إذا طبقنا على الكتلة m بالاضافة إلى قوة الاسترداد $-kx \underline{i}$ وقوة المضاعلة $-\beta v \underline{i}$ قوى أخرى $F(t) \underline{i}$ تنبئية على الصورة $F(t) = F_0 \cos \alpha t$

فإن المعادلة التفاضلية للحركة تكون على الصورة

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx - \beta \frac{dx}{dt} + F_0 \cos \alpha t$$

أى

$$\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + w^2 x = f_0 \cos \alpha t \quad (i)$$

$$\gamma = \frac{\beta}{2m}, \quad w^2 = k/m, \quad f_0 = F_0/m \quad \text{حيث}$$

وبكون الحل الخاص لهذه المعادلة هو

$$x = (f_0 / \sqrt{(\alpha^2 - w^2)^2 + 4\gamma^2 \alpha^2}) \cos(\alpha t - \varphi) \quad (ii)$$

حيث

$$\tan \varphi = 2\gamma\alpha(w^2 - \alpha^2), \quad 0 \leq \varphi \leq \pi$$

أما حل الدالة المتممة فهو معروف.

وكما رأينا أن الحل العام للمعادلة (i) من الصفر خلال فترة زمنية قصيرة ولذلك فإننا نسميه الحل العابر (transient) بعد انقضاء فترة قصيرة. نعطينا العلاقة (ii) بصفة أساسية حركة الكتلة m ولذلك تسمى حل حالة الثبات (أو الاستقرار) (steady state solution). والاهتزازات أو الذبذبات التى تحدث تسمى الاهتزازات أو الذبذبات القسرية (الجبرية) ويكون ترددها مساوياً لتردد القوة (الذبذبية) ولكنها تختلف بمقدار زاوية الطور.

ح - الرنين: (Resonance)

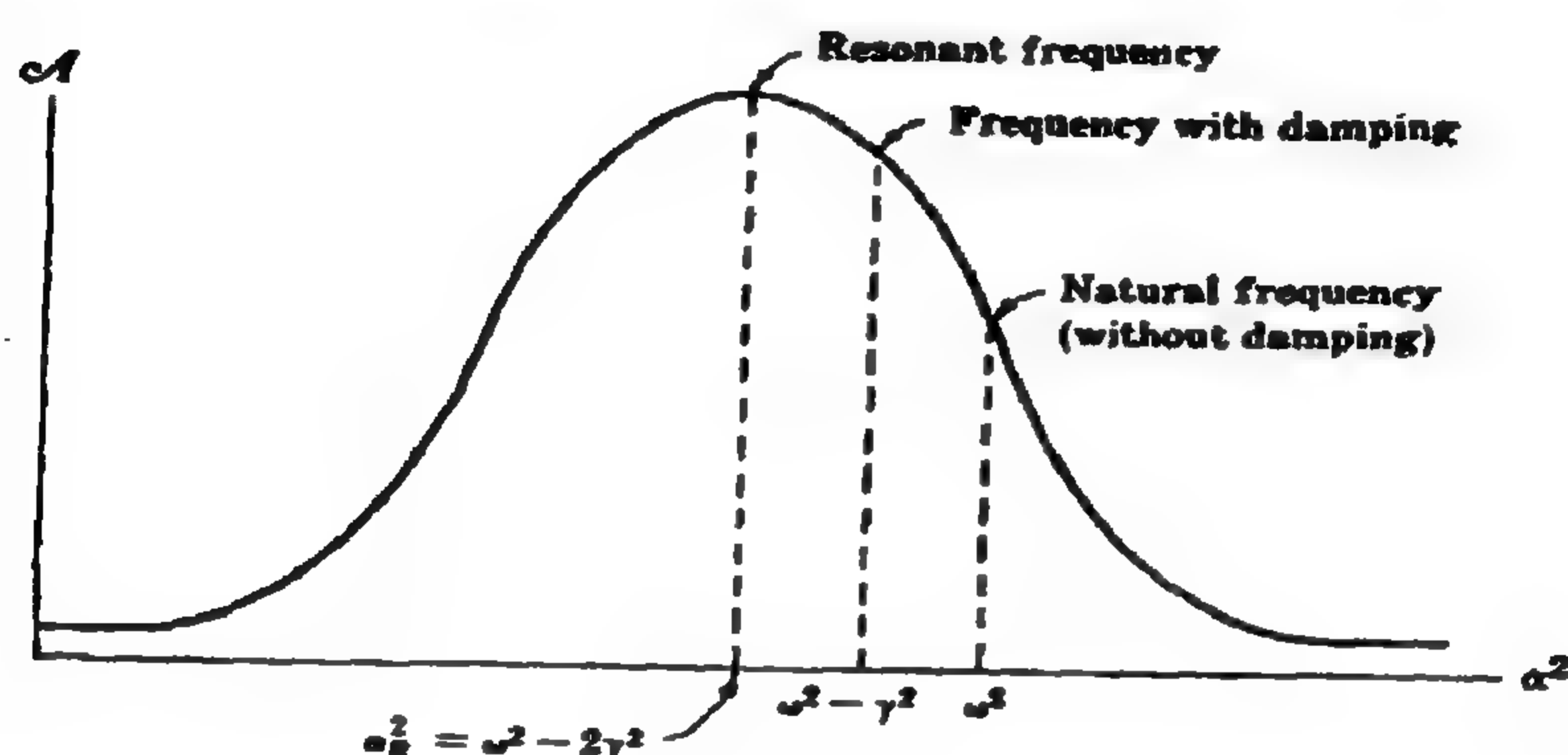
سعة الذبذبات القسرية فى (i) تعطى بالعلاقة

$$A = f_0 / \sqrt{(\alpha^2 - w^2)^2 + 4\gamma^2 \alpha^2} \quad (ii)$$

إذا افترضنا $\gamma \neq 0$ أى أن $\beta \neq 0$ فإن هذا يعنى وجود المضاعلة. اكبر قيمة للسعة A فى هذه الحالة تحدث عند قيمة $\alpha/2\pi$ لتردد القوة التذبذبية بحيث

$$\alpha^2 = \alpha_R^2 = \omega^2 - 2\gamma^2$$

وهذا بافتراض أن $\gamma^2 < \frac{1}{2}\omega^2$. بالقرب من هذا التردد يمكن حدوث تذبذبات عالية جداً، تسبب فى بعض الاحيان إتلافا للمنظومة. تسمى هذه الظاهرة بالرنين ويسمى التردد $\gamma^2 = \frac{1}{2}\omega^2$ بتردد الرنين أو التردد للرنان



مثال (٩): معامل الصلابة لزنبرك رأسى هو $4.8kgwt$ لكل متر. علقت كتلة $3 kg$ من نهاية الزنبرك وكانت المجموعة فى حالة إتزان. عند $t = 0$ أثرت القوة $F(t) = 24 \sin \omega t$ ، $t \geq 0$ بالوزن كجم. باهمال التضاؤل، اوجد موضع الكتلة عند أى لحظة.

الحل: بنفس الطريقة السابقة طبقا لقانون نيوتن الثانى يكون لدينا

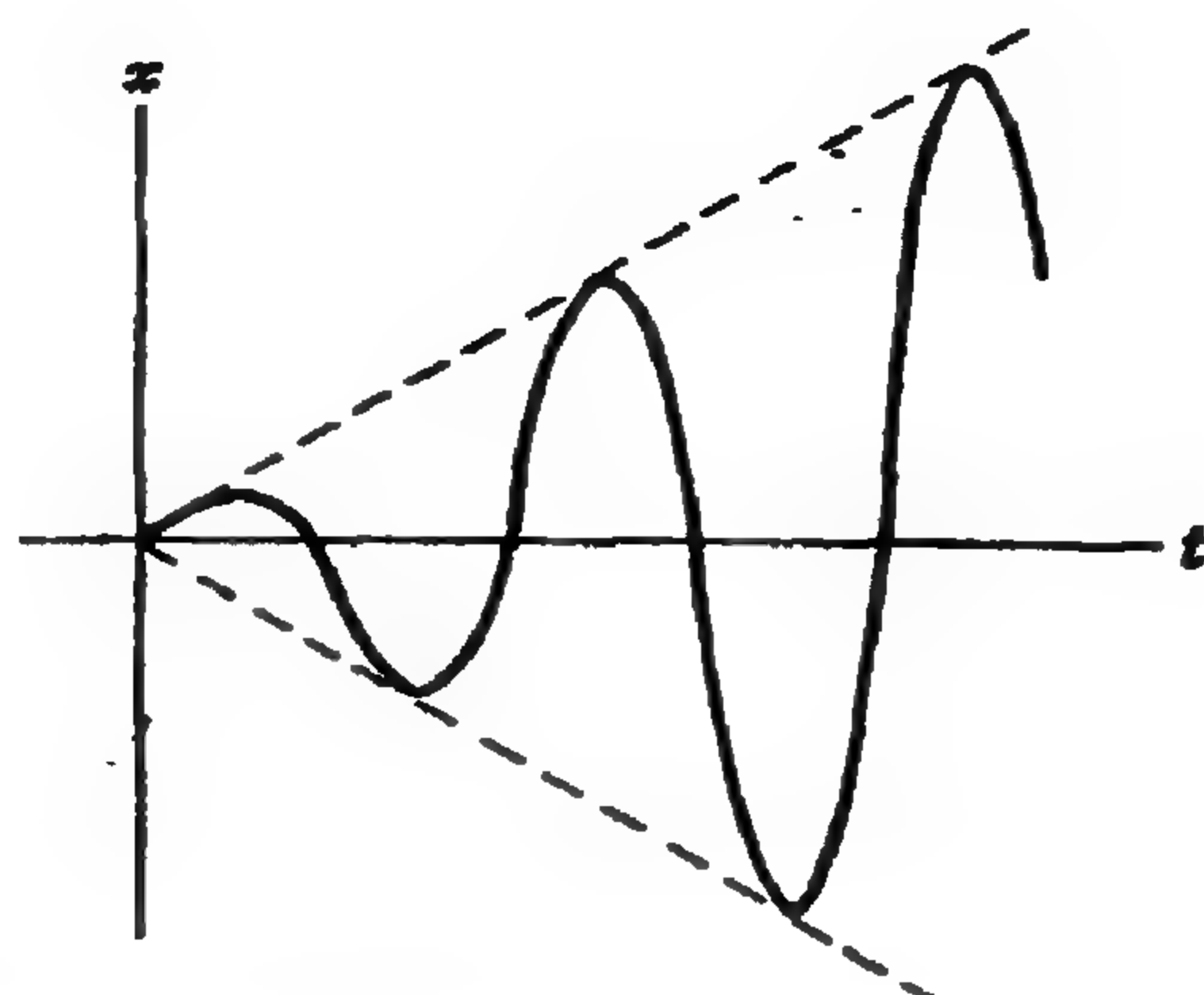
$$\frac{3}{10} \frac{d^2 z}{dt^2} = -4.8z + 24 \sin 4t \Rightarrow \frac{d^2 z}{dt^2} + 16z = 80 \sin 4t$$

وتحت الشروط $t = 0$ ، $z = 0$ ، $\frac{dz}{dt} = 0$ فإن الحل يكون على الصورة

$$z = 2.5 \sin 4t - 10t \cos 4t$$

كلما زادت t فإن الحد $-10t \cos 4t$ يزداد تدريجياً بدون قيد ومن الناحية الفيزيائية يحدث ان ينكسر الزنبرك فى النهاية وهذا مثال يوضح ظاهرة الرنين.

لاحظ ان معامل الصلابة التردد الطبيعي للزنبرك يساوى $\alpha^2 = 4$ فى القوة التذبذبية



ومنحنى الحد الأخير كما فى الشكل ويبين طريقة تكبير سعة التذبذبات مع الزمن

٣-٧ الدوائر الكهربائية Electric circuits

سوف نستخدم المفاهيم السابق ذكرها وسندرس دائرة كهربية تحتوى على مفاومة R وملف حثه L ومكثف سعته C جميعها متصلة على التوالي مع قوة دافعة كهربية E (ق. د. ك) ليكن R, L, C, E ثوابت وبتطبيق قاعدة كريشوف نحصل على

$$L \frac{dI}{dt} + RI + \frac{Q}{C} = E \quad (1)$$

وحيث أن $\frac{dQ}{dt} = I$ هو التيار، Q هي الشحنة. وبالتعويض فى المعادلة (1) نحصل على معادلة من الرتبة الثانية على الصورة

$$\frac{d^2Q}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dQ}{dt} + \frac{Q}{LC} = E \quad (2)$$

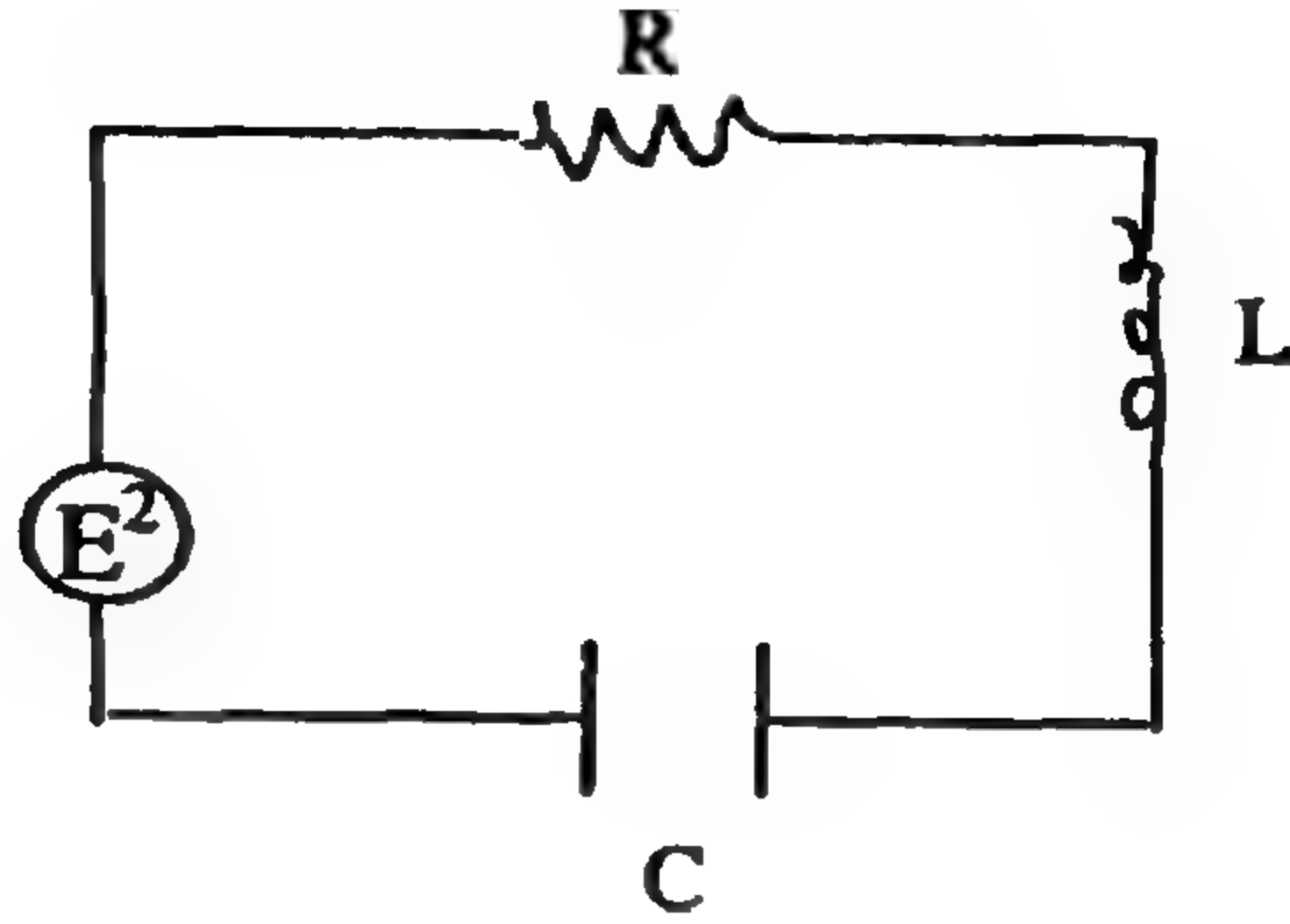
لحل هذه المعادلة تكون المعادلة الذاتية للمناظرة للمعادلة المتجانسة هي

$$L\lambda^2 + R\lambda + \frac{Q}{C} = 0$$

ويكون جذراها هي

$$\lambda = \frac{R}{2L} \left[-1 + \sqrt{1 - \frac{4L}{CR^2}} \right], \lambda_2 = \frac{R}{2L} \left[-1 - \sqrt{1 - \frac{4L}{CR^2}} \right] \quad (3)$$

مثال (١): ليكن Henry ، $R = 100 \text{ ohms} (\Omega)$ ، $L = 1(h)$ ، $E = 10^2 \text{ volts}(v)$ ، $C = 10^{-4} \text{ farads}(f)$ في دائرة كما في الشكل



الحل: نفترض عدم وجود الشحنة وعدم سريان التيار عند الزمن $t = 0$ عند تطبيق E . ومن المعادلة (3) نجد أن

$$\lambda_1 = -50 + 50\sqrt{3}i \quad , \quad \lambda_2 = -50 - 50\sqrt{3}i$$

وعلى ذلك يكون

$$Q(t) = e^{-50t} (c_1 \cos 50\sqrt{3}t + c_2 \sin 50\sqrt{3}t) + 10^{-2}$$

حيث 10^{-2} تمثل الحل الخاص للمعادلة المعطاه. بوضع $Q(0) = 0$ نحصل على

$$c_1 = 10^{-2} \text{ وبوضع } I(0) = \frac{dQ}{dt} \Big|_{t=0} = 0 \text{ نحصل على } \sqrt{3}c_2 = c_1$$

$$c_2 = -\frac{\sqrt{3}}{300} \text{ أى أن}$$

وعلى ذلك نحصل على مقدار الشحنة في الصورة

$$Q(t) = \frac{1}{100} - \frac{1}{300} e^{-50t} (3 \cos 50\sqrt{3}t + \sqrt{3} \sin 50\sqrt{3}t)$$

ويكون التيار على الصورة

$$I(t) = \frac{2}{\sqrt{3}} e^{-50t} \sin 50\sqrt{3}t$$

ويلاحظ ان التيار يخمد (يتضاءل) بسرعة وأن الشحنة تقترب بسرعة من قيمة حالة الاستقرار وهي $Q(\infty) \rightarrow \frac{1}{100}$.

مثال (٢): ليكن الحث والمقاومة والسعة كما في مثال (١) تبقى كما هي ولكن $E = 962 \sin 60t$ أوجد الشحنة والتيار علما بانهما يتلاشيان عند $t = 0$.

الحل: من المعادلة (1)

$$\frac{dI}{dt} + 100I + 10^4 Q = 962 \sin 60t \quad (4)$$

ونحول المعادلة (4) بحيث أن جميع التعبيرات تكون بدلالة $Q(t)$ ونحصل على

$$\frac{d^2 Q}{dt^2} + 100 \frac{dQ}{dt} + 10^4 Q = 962 \sin 60t \quad (5)$$

ويكون الحل الخاص للمعادلة (4) هو

$$Q_p(t) = c_1 \sin 60t + c_2 \cos 60t \quad (6)$$

ولتحديد c_1, c_2 نعوض المعادلة (6) في المعادلة (4) ونحصل على معادلتين أنيتين

$$6400c_1 - 6000c_2 = 962$$

$$6000c_1 - 6400c_2 = 0$$

وبحل هاتين المعادلتين نحصل على $c_1 = \frac{1}{125}, c_2 = \frac{-3}{400}$ وحيث أن الحل العام للمعادلة المتجانسة كما هو للمعادلة (2) بوضع $E = 0$ وبذلك يكون الحل العام للمعادلة (1) (أى (4) هو

$$Q(t) = e^{-50t} (c_1 \cos 50\sqrt{3}t + c_2 \sin 50\sqrt{3}t) + \frac{1}{125} \sin 60t - \frac{3}{400} \cos 60t \quad (7)$$

وباشتقاق (7) نحصل على

$$I(t) = 50e^{-50t} [(\sqrt{3}c_2 - c_1)\cos 50\sqrt{3}t - (c_2 + \sqrt{3}c_1)\sin 50\sqrt{3}t] \\ + \frac{12}{25}\cos 60t + \frac{9}{20}\sin 60t$$

بوضع $t=0$ واستخدام الشروط الابتدائية $I(0)=0$, $Q(0)=0$ نحصل على المعادلتين الآتيتين

$$c_1 = 3/400, \quad 50(\sqrt{3}c_2 - c_1) = -\frac{12}{25}$$

وبحلها نجد أن

$$c_1 = \frac{3}{400}, c_2 = -7\sqrt{3}/10000$$

وعلى ذلك يكون

$$Q(t) = \frac{e^{-50t}}{10000} (75\cos 50\sqrt{3}t - 7\sqrt{3}\sin 50\sqrt{3}t) + \frac{80\sin 60t - 75\cos 60t}{10000}$$

$$I(t) = \frac{-e^{-50t}}{100} (48\cos 50\sqrt{3}t + 34\sqrt{3}\sin 50\sqrt{3}t) + \frac{48\cos 60t + 45\sin 60t}{100}$$

ملحوظة عامة: تحكم اهتزازات الزنبركات والدوائر الكهربائية البسيطة بمعادلات تفاضلية خطية ذات معاملات ثابتة على الصورة

$$\frac{d^2x}{dt^2} + a_1 \frac{dx}{dt} + a_2 x = f(t) \quad (1)$$

تقسم الحركة أوالتيار في هذه النظم إلى حرة أو غير متضائلة (غير مخمدة) عندما $f(t) \equiv 0$, $a_1 = 0$. وهي توصف كحركة متضائلة عندما تكون $f(t)$ صفراً تطابقاً ولكن $a_1 \neq 0$. ويكون للحركة المتضائلة ثلاث حالات منفصلة طبقاً لجذور المعادلة المميزة وهي (i) حقيقية ومختلفة (ii) متساوية، (iii) مركبة مترافقة. وتقسم هذه الحالات على الترتيب كما يلي (i) زائد المضاعلة (الاضماد) (ii) مضاعلة حرجة (iii) تنبينية مخمدة (ناقصة المضاعلة في المسائل الكهربائية) وإذا كان $f(t) \neq 0$ فإن الحركة أو التيار يوصف بأنه قسرى (جبرى).

وتكون الحركة أو التيار عابراً إذا اختفى (أو يؤول إلى الصفر) عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون حركة حالة الاستقرار أو تيار حالة الاستقرار هي التي ليست عابرة ولا تصبح غير محدودة. تنتج حركات عابرة عن النظم المتضاعلة الحرة بينما تنتج حركات عابرة وحالة الاستقرار عن النظم المتضاعلة القسرية (بافتراض ان القوى الخارجية جبريه)

الحركة الحرة غير المتضاعلة (غير للمخمدة) يكون لها دائماً حل على الصورة

$$x(t) = c_1 \cos \omega t + c_2 \sin \omega t$$

تمارين

١- يحتوى الخزان X على 500 جالون من ملح مشبع المذاب فيه 100 رطل من الملح. يحتوى الخزان Y على 100 جالون من الماء . تتساب المياه إلى الخزان X بمعدل 30 gal/min والخليط ينساب إلى Y بمعدل 40 gal/min. ويضخ الخليط في Y إلى X مرة أخرى بمعدل 10 gal/min وأيضا إلى خزان ثالث بمعدل 30 gal/min. أوجد أكبر تركيز من الملح في Y ومتى يحدث هذا التركيز.

٢- في دراسة تهتم بتوزيع ملح البوتاسيوم المشع بين خلايا الدم الحمراء أو بلازما إلى الخلايا الحمراء. وبالتالي تكون المادة الإشعاعية إنتقلت من البلازما إلى الخلايا الحمراء. وبالتالي يكون سلوك الإشعاعية كما في السلوك في خزانين (وعائين). إذا كان معامل التحويل الجزئي من البلازما إلى الخلايا هو $K_{12} = 30.1\%$ لكل ساعه بينما $K_{21} = 1.7\%$ لكل ساعه وكانت في بداية التجربة ($t = 0$) المادة الإشعاعية 800 مقيسة في الدقيقة في البلازما ، 25 مقيسة في الدقيقة في الخلايا الحمراء. فما هو العدد المقيس في الدقيقة في الخلايا الحمراء بعد 300 دقيقة. هذا مع العلم بأن الكمية الكلية للبوتاسيوم (مستقرة ومشعه) في الخلايا الحمراء والبلازما تبقى ثابتة خلال التجربة.

٣- يحوى خزان X في لحظة البدء 100 لتر من ماء مالح يحوى 100 كجم من الماء ويحوى خزان آخر Y في اللحظة نفسها 100 لتر من الماء الصافى. فإذا افترضنا أن الماء ينساب من الخزان X إلى الخزان Y بسرعة 12 lit/min وأنه ينساب من الخزان Y إلى X بمعدل 8lit/min فإذا افترضنا كذلك أن الماء في كل خزان يبقى باستمرار متجانسا فكم يحوى الخزان X من الملح بعد 20 min.

٤- جسيم كتلته 12 gm يتحرك على المحور x ، تم جذبه نحو القطب O بقوة يعطى مقدارها بالدائين ويساوى عدديا 60 مرة قدر البعد اللحظى x cm للجسيم O . إذا كان الجسيم قد بدأ حركته من السكون عند $x = 10$ فاوجد:

(أ) السعه، (ب) الزمن الدورى (ج) التردد.

٥- (أ) إذا كان الجسم المذكور في المسألة ٤ يبدأ الحركة من الموضع عند $x = 10$ بسرعة نحو O مقدارها 20 cm/sec فأوجد السعة والزمن الدوري والتردد في هذه الحالة. (ب) احسب متى يصل الجسم إلى O لأول مرة.

٦- جسم يتحرك على المحور x ثم جنب نحو نقطة الأصل O على المحور بقوة تتناسب مع بعده اللحظي عن O . إذا كان الجسم قد بدأ من السكون عند $x = 5 \text{ cm}$ ووصل لأول مرة عند $x = 2.5 \text{ cm}$ بعد ثانيتين، اوجد

(أ) الموضع عند أي لحظة t ، (ب) مقدار السرعة عند $x = 0$ ،

(جـ) السعة والزمن الدوري والتردد للتذبذب. (د) العجلة القصوى.

(هـ) السرعة القصوى.

٧- يتحرك جسم حركة توافقية بسيطة على طول المحور x . اثبت أن:

(أ) العجلة تكون عددياً أكبر ما يمكن عند نهايتي المسار، (ب) السرعة تكون عددياً أكبر ما يمكن عند منتصف المسار، (جـ) العجلة تساوى للصفر عند منتصف المسار (د) للسرعة تساوى للصفر عند نهايتي المسار.

٨- وضع وزن 8 kg على زنبرك رأسى فحدث فيه استطالة 20 cm . شد الوزن إلى أسفل مسافة 40 cm ثم ترك.

(أ) أوجد سعة التذبذبات والزمن الدوري والتردد، (ب) عين الموضع والسرعة عند أي لحظة.

٩- وضعت كتلة 200 kg عند الطرف الأسفل لزنبرك رأسى فحدثت استطالة 20 cm . دفعت الكتلة وهي في وضع الاتزان فتحركت إلى أسفل مسافة 8 cm وبدأت في التذبذب. أوجد

(أ) مقدار السرعة التي أعطيت للكتلة عند دفعها

(ب) الزمن الدوري للحركة.

١٠- وضعت كتلة 8 kg عند طرف زنبرك وتركت لتتحرك حركة توافقية بسيطة على خط مستقيم. إذا كان الزمن الدوري 3 sec والسعة 2 m :

(أ) عين ثابت الزنبرك (ب) ماهي القوة القصوى التي تؤثر على الزنبرك؟

١١- علقت كتلة M من الطرف السفلي لزنبك رأسي ثم تركت لتتذبذب بزمان دوري P . اثبت أن الزمن الدوري بعد إضافة كتلة m يصبح $P\sqrt{1+(m/M)}$.

١٢- علقت كتلة تزن 5 kg wt وزن من طرف زنبك رأسي فأحدثت استطالة 62.5 cm ، ثم شددت بعد ذلك إلى أسفل مسافة 3 cm وتركت.

(أ) عين موضع الكتلة عند أي لحظة، إذا تعرضت لقوة اخمد تساوي عددياً ٤ مرات قدر السرعة اللحظية.

(ب) هل الحركة تذبذبية مخمدة، أو زائدة الاخمد أو حرجة الاخمد.

١٣- في المسألة ١٢ افرض أن قوة الاخمد تساوي عددياً ٧.٥ مرة قدر السرعة اللحظية

(أ) اثبت أن الحركة هي تذبذبية مخمدة (ب) أوجد سعة الذبذبات وزمنها الدوري وترددها (ج) أوجد التناقض للوغاريتمي

١٤- المعادلة $(d^2x/dt^2) + (4dx/dt) + 8x = 20\cos 2t$ تحدد موضع جسيم يتحرك على المحور x . إذا كان الجسيم يبدأ حركته من السكون عند $x = 0$ ، أوجد: (أ) x كدالة في الزمن t (ب) السعة والزمن الدوري والتردد بعد انقضاء فترة طويلة من الزمن.

١٥- (أ) ماهو التفسير الفيزيائي في المسألة ١٤ إذا تضمنت وضع كتلة عند نهاية زنبك رأسي (ب) ماهو التردد الطبيعي لهذا الزنبك المتذبذب (ج) ماهو تردد القوة التذبذبية

١٦- تعاني كتلة موضوعة على زنبك رأسي من نبذات قسرية طبقاً للمعادلة $d^2x/dt^2 + 4x = 8\sin wt$ ، حيث x تمثل الازاحة من موضع الاتزان و $w > 0$ مقداراً ثابتاً. إذا كان $x = 0$ ، $dx/dt = 0$ عند $t = 0$ فأوجد:

(أ) تغير x كدالة في الزمن t (ب) الزمن الدوري للقوة الخارجية المناظرة لحدوث الرنين.

١٧- علقت كتلة تزن 10 kg في زنبك رأسي ثابتته 17 kg/m . طبقت قوة خارجية على الصورة $F(t) = 65\sin 4t, t \geq 0$. تقع الكتلة كذلك تحت تأثير قوة

اخماد تساوى 2γ وتقاس بوزن الجرام، حيث γ هي السرعة اللحظية للكتلة بالسـم / ث. فى لحظة البداية كانت الكتلة ساكنة عند موضع الاتزان.

(أ) أوجد موضع الكتلة عند أى لحظة

(ب) بين الحل العابر وحل حالة الاستقرار وأعط تفسيراً فيزيائياً لكل منهما

(جـ) أوجد السعة والزمن الدورى والتردد بالنسبة لحل حالة الاستقرار.

(استخدم $g = 980 \text{ cmsec}^2$).

١٨- أثرت قوة مقدارها 50 داین على زنبرك فاستطال مقدار 5 cm. وضعت كتلة 10 gm عند النهاية السفلى للزنبرك. بعد الوصول إلى حالة الاستقرار، حرك الطرف العلوى للزنبرك إلى أعلا وإلى أسفل فأصبحت القوة الخارجية المؤثرة على الكتلة هي $F(t) = 20 \cos wt$ ، $t \geq 0$.

(أ) أوجد موضع الكتلة عند أى لحظة (مقاساً بالنسبة لموضع الاتزان).

(ب) أوجد مقدار w التى يحدث عندها رنين.

١٩- تؤثر قوة خارجية دورية على كتلة ٦ كجم معلقة من الطرف الأسفل لزنبرك ثابتته 150 Nt/m. قوة الاخماد تتناسب مع السرعة اللحظية وتكون 80 نيوتناً عندما تكون السرعة 2m/sec. أوجد التردد الذى يحدث عنده رنين.

٢٠- وصلت دائرة RCL على التوالى بمقاومة 1000 ohm ومكثف سعته

$4 \times 10^{-6} \text{ f arad}$ وملف حثه 1 henry ولها قوة دافعة كهربية مؤثرة

$E(t) = 24 \text{ Volt}$. بافتراض عدم وجود تيار ابتدائى وعدم وجود شحنة ابتدائية Q_0 على المكثف، أوجد تعبيراً للتيار المار خلال الدائرة عند أى لحظة t .

٢١- وصلت دائرة RCL على التوالى بمقاومة 4 ohm ومكثف سعته

$1/26 \text{ farad}$ ملف حثه $1/2 \text{ henry}$ ولها جهد مؤثر $E(t) = 16 \cos 2t$. بافتراض عدم وجود تيار ابتدائى وشحنة ابتدائية على المكثف، أوجد تعبيراً للتيار المار خلال الدائرة عند أى لحظة t .

٢٢- وصلت دائرة RCL على التوالى بمقاومة 16 ohm ومكثف سعته

0.02 farad وملف حثه 2 henries ولها جهد مؤثر $E(t) = 100 \sin 3t$ بافتراض عدم وجود تيار ابتدائي وشحنة ابتدائية على المكثف، أوجد تعبيراً للتيار المار خلال الدائرة عند أى لحظة t .

٢٣- عين تيار حالة الاستقرار فى الدائرة المبينة فى المسألة ٢٢.

٢٤- وصلت دائرة RCL على التوالي بمقاومة 20 ohm ومكثف سعته

10^4 farad وملف حثه 0.05 henry ولها جهد مؤثر $E(t) = 100 \cos 200t$ بافتراض عدم وجود تيار ابتدائي وشحنة ابتدائية على المكثف، أوجد تعبيراً للتيار المار خلال الدائرة عند أى لحظة t .

٢٥- وصلت دائرة RCL على التوالي بمقاومة 2 ohm ومكثف

$1/260$ farad وملف حثه 0.1 henry ولها جهد مؤثر $E(t) = 100 \sin 60t$ بافتراض عدم وجود تيار ابتدائي وشحنة ابتدائية على المكثف، أوجد تعبيراً للتيار المار خلال الدائرة عند أى لحظة t .

٢٦- وصلت دائرة RCL على التوالي لها

$L = \frac{1}{8}$ henry, $C = 10^{-2}$ farad, $R = 5$ ohms وليس لها جهد مؤثر. أوجد تيار حالة الثبات فى الدائرة. (تنويه: الشروط الابتدائية غير مطلوبة).

٢٧- وصلت دائرة RCL على التوالي حيث

$L = 0.1$ henry, $C = 0.02$ farad, $R = 6$ ohms ولها جهد مؤثر $E(t) = 6$ volts بافتراض عدم وجود تيار ابتدائي وشحنة ابتدائية عند $t = 0$ ، وذلك عند تأثير الجهد أولاً. أوجد الشحنة على المكثف والتيار فى الدائرة.

٢٨- وصلت دائرة RCL على التوالي بمقاومة 5 ohms و مكثف سعته 4×10^{-4} farad وملف حثه 0.05 henry ولها قوة دافعة كهربية مؤثرة $E(t) = 110$ volts بافتراض عدم وجود تيار ابتدائي وشحنه ابتدائية أوجد الشحنة عند أى لحظة $t > 0$.

٢٩- وصلت دائرة RCL على التوالي حيث

$L = 0.1$ henry, $C = 0.02$ farad, $R = 6$ ohms وليس لها جهد مؤثر. أوجد التيار التالى فى الدائرة إذا كانت الشحنة الابتدائية على المكثف هي $\frac{1}{10}$ coulomb والتيار الابتدائي صفراً.

الباب الثامن

معادلات تفاضلية خطية ذات معاملات متغيرة من الرتبة الثانية

Second order linear differential equations with variable coefficients

٨-١ مقدمة: ليكن لدينا معادلة تفاضلية خطية من الرتبة الثانية على الصورة

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = R \quad (1)$$

حيث R, Q, P دوال في x فقط. وسبق أن درسنا مثل هذه المعادلات عندما تكون R, Q, P ثوابت في الأبواب السابقة.

٨-٢ طرق الحل: توجد عدة طرق لدراسة مثل هذه المعادلات نذكر منها:-

أ - عند معرفة أحد حلول الدالة المتممة:

ليكن لدينا المعادلة

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = R \quad (1)$$

ونعتبر $y = u(x)$ أحد حلول الدالة المتممة. وبذلك يكون u هو حل المعادلة (1) عندما $R = 0$ ، أى أن $y = u$ هي حل المعادلة

$$u'' + P(x)u' + Q(x)u = 0 \quad (2)$$

نفترض أن حل المعادلة (1) على الصورة

$$y = u v \quad (3)$$

حيث v دالة في x يراد تعيينها. ومن (3) يكون لدينا

$$\left. \begin{aligned} \frac{dy}{dx} &= v \frac{du}{dx} + u \frac{dv}{dx} \\ \frac{d^2y}{dx^2} &= v \frac{d^2u}{dx^2} + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} + u \frac{d^2v}{dx^2} \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

باستخدام (3)، (4) فإن (1) تؤول إلى

$$\left(v \frac{d^2 u}{dx^2} + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} + u \frac{d^2 v}{dx^2} \right) + P \left(v \frac{du}{dx} + u \frac{dv}{dx} \right) + Quv = R$$

أو

$$v \left(\frac{d^2 u}{dx^2} + P \frac{du}{dx} + Qu \right) + u \left(\frac{d^2 v}{dx^2} + P \frac{dv}{dx} \right) + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} = R$$

باستخدام (2) نحصل على

$$u \left(\frac{d^2 v}{dx^2} + P \frac{dv}{dx} \right) + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} = R$$

أو

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left[P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right] \frac{dv}{dx} = \frac{R}{u} \quad (5)$$

$$\frac{dv}{dx} = q \quad \text{وبالتالي} \quad \frac{d^2 v}{dx^2} = \frac{dq}{dx}$$

وبذلك نؤول (5) إلى

$$\frac{dq}{dx} + \left[P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right] q = \frac{R}{u} \quad (6)$$

وهي معادلة تفاضلية خطية من الرتبة الأولى في q ، x ويكون عامل التكامل

$$e^{\int \left(P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right) dx} = \int e^{\int P dx + 2 \ln u} = u^2 e^{\int P dx}$$

ويكون حل المعادلة (6) هو

$$qu^2 e^{\int P dx} = \int \frac{R}{u} u^2 e^{\int P dx} dx + C_1$$

أو

$$q = \frac{dv}{dx} = \frac{e^{-\int P dx}}{u^2} \int R u e^{\int P dx} + \frac{c_1 e^{-\int P dx}}{u^2}$$

وبالتكامل نحصل على

$$v = \int \left\{ \frac{e^{-\int P dx}}{u^2} \int R u e^{\int P dx} \right\} dx + c_1 \int \frac{e^{-\int P dx}}{u^2} dx + c_2$$

وبوضع هذه القيمة في (3) نحصل على

$$y = uv = c_2 u + c_1 u \int \frac{e^{-\int P dx}}{u^2} dx + u \int \left\{ \frac{e^{-\int P dx}}{u^2} \int R u e^{\int P dx} \right\} dx$$

والتي تحتوى على الحل $y = u$ وحيث أنه يحتوى على ثابتين اختياريين فيكون هو الحل التام.

مثال (١): حل المعادلة

$$x^2 y'' - 2x(1+x)y' + 2(1+x)y = x^3$$

إذا كان $y = x$ هو أحد حلول الدالة المتممة.

الحل: بالقسمة على x^2

$$y'' - \frac{2(1+x)}{x} y' + \frac{2(1+x)}{x^2} y = x \quad (1)$$

نضع الحل المعلوم $y = u = x$ وتكون $P = -\frac{2(1+x)}{x}$ و $P = x$

وعلى ذلك يكون $y = uv = xv$ حلاً للمعادلة (1).

وعلى ذلك تعطى v من العلاقة

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left(P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right) \frac{dv}{dx} = \frac{R}{u}$$

أى

$$\frac{d^2v}{dx^2} + \left[-\frac{2(1+x)}{x} + \frac{2}{x} \cdot \frac{dx}{dx} \right] \frac{dv}{dx} = \frac{x}{x} = 1$$

أى

$$\frac{d^2v}{dx^2} - 2\frac{dv}{dx} = 1 \quad (5)$$

بوضع $\frac{dq}{dx} = \frac{d^2v}{dx^2}$, $q = \frac{dv}{dx}$ فإن (5) تؤول إلى

$$\frac{dq}{dx} - 2q = 1$$

وهى معادلة خطية من الرتبة الأولى فى x , q ويكون عامل المكاملة $e^{\int -2dx} = e^{-2x}$ وعلى ذلك يكون حل المعادلة هو

$$qe^{-2x} = \int 1e^{-2x} dx + c_1 = -\frac{1}{2}e^{-2x} + c_1$$

$$\frac{dv}{dx} = q = -\frac{1}{2} + c_1e^{2x}$$

$$v = \int \left(-\frac{1}{2} + c_1e^{2x} \right) dx = \frac{-x}{2} + \frac{c_1}{2}e^{2x} + c_2 \quad (7)$$

ويكون الحل العام هو

$$y = xv = x \left[-\frac{x}{2} + \frac{c_1}{2}e^{2x} + c_2 \right] = -\frac{x^2}{2} + c_1'xe^{2x} + c_2x .$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$(x+1)y'' - 2(x+3)y' + (x+5)y = e^x$$

حيث e^x احد حلول الدالة المتممة.

الحل: بالقسمة على $(x+1)$ نحصل على

$$y'' - \frac{2(x+3)}{x+1}y' + \frac{x+5}{x+1}y = \frac{e^x}{x+1} \quad (1)$$

نضع $y = uv = e^x v$

بإستخدام المعادلة

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left(P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right) \frac{dv}{dx} = \frac{R}{u}$$

يكون لدينا

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left(-\frac{2x+6}{x+1} + \frac{2}{e^x} \frac{de^x}{dx} \right) \frac{dv}{dx} = \frac{e^x}{(1+x)e^x}$$

أى

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left(2 - \frac{2x+6}{x+1} \right) \frac{dv}{dx} = \frac{1}{x+1}$$

أى

$$\frac{d^2 v}{dx^2} - \left(\frac{4}{x+1} \right) \frac{dv}{dx} = \frac{1}{x+1} \quad (2)$$

بوضع $q = \frac{dv}{dx}$ فيكون $\frac{dq}{dx} = \frac{d^2 v}{dx^2}$ وعلى ذلك نؤول المعادلة (2) إلى

$$\frac{dq}{dx} - \frac{4}{x+1}q = \frac{1}{1+x} \quad (3)$$

وهى معادلة خطية من الرتبة الاولى فى q ، x ويكون عامل المكاملة

$$e^{-\int \frac{4}{x+1} dx} = e^{-4 \ln(x+1)} = (x+1)^{-4}$$

ويكون حل المعادلة (3) هو

$$q(x+1)^{-4} = \int \frac{1}{x+1}(x+1)^{-4}dx + c_1 = \int (x+1)^{-5}dx + c_1$$

$$= -\frac{1}{4}(x+1)^{-4} + c_1$$

أى

$$\frac{dv}{dx} = q = -\frac{1}{4} + c_1(x+1)^{-4}$$

وبالتكامل

$$v = -\frac{1}{4}x + \frac{c_1}{5}(x+1)^5 + c_2$$

ويكون الحل التام هو

$$y = uv = e^x \left[-\frac{1}{4}x + \frac{c_1}{5}(x+1)^5 + c_2 \right] = -\frac{1}{4}xe^x + c_1'(x+1)^2e^x + c_2e^x$$

ب- الاختزال إلى الصورة العمودية

نريد اختزال المعادلة التفاضلية $y'' + Py' + Qy = R$ حيث $P(x)$ و $Q(x)$ و $R(x)$ نوال متصلة إلى الصورة $\frac{d^2v}{dx^2} + Iv = s$ والتي تعرف بالصورة

العمودية (normal form)

ليكن لدينا

$$y'' + Py' + Qy = R \quad (1)$$

كما في الطريقة الأولى ليكن $y = uv$ حل المعادلة (1) حيث u, v دالتان قابلتان للاشتقاق مرتين. بإشتقاق $y = uv$ مرتين نحصل على

$$\frac{dy}{dx} = \frac{du}{dx}v + u\frac{dv}{dx}, \quad \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d^2u}{dx^2}v + 2\frac{du}{dx}\frac{dv}{dx} + u\frac{d^2v}{dx^2}$$

وبالتعويض في المعادلة (1) نحصل على

$$u \frac{d^2 v}{dx^2} + \left(Pu + 2 \frac{du}{dx} \right) \frac{dv}{dx} + v \left(\frac{d^2 u}{dx^2} + P \frac{du}{dx} + Qu \right) = R$$

أى

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + \left(P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} \right) \frac{dv}{dx} + \frac{1}{u} \left(\frac{d^2 u}{dx^2} + P \frac{du}{dx} + Qu \right) v = \frac{R}{u} \quad (2)$$

لحذف المشتقة الأولى $\frac{dv}{dx}$ من (2) نأخذ

$$P + \frac{2}{u} \frac{du}{dx} = 0 \Rightarrow \frac{du}{u} = -\frac{1}{2} P dx \quad (3)$$

وبالتكامل

$$\ln u = -\frac{1}{2} \int P dx \Rightarrow u = e^{-\frac{1}{2} \int P dx} \quad (4)$$

وبالتالى يكون التعويض المناسب للمتغير التابع $y = uv$ حيث u معطاه بالعلاقة (4). ومن (3) نحصل على

$$\frac{du}{dx} = -\frac{1}{2} Pu \Rightarrow \frac{d^2 u}{dx^2} = -\frac{1}{2} P \frac{du}{dx} - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx} u$$

أى

$$\frac{d^2 u}{dx^2} = -\frac{1}{2} P \left(-\frac{1}{2} Pu \right) - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx} u = \frac{1}{4} P^2 u - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx} u \quad (5)$$

وعلى ذلك

$$\begin{aligned} \frac{1}{u} \left(\frac{d^2 u}{dx^2} + P \frac{du}{dx} + Qu \right) &= \frac{1}{u} \left(\frac{1}{4} P^2 u - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx} u - \frac{1}{2} P^2 u + Qu \right) \\ &= Q - \frac{1}{4} P^2 - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx} \end{aligned}$$

(وذلك باستخدام (5)). فيمكن

$$Q - \frac{1}{4}P^2 - \frac{1}{2}\frac{dP}{dx} = I . \quad (\text{مثلاً}) \quad (6)$$

$$S = R/u \quad (7)$$

وباستخدام (3)، (4)، (6)، (7) فإن (2) تتحول إلى

$$d^2v/dx^2 + Iv = S$$

حيث I ، S معطاه بالعلاقين (6)، (7)

ملاحظة: قبل حل هذا النوع من المسائل يجب علينا:

أ) أن يكون معامل y'' هو الوحدة (انظر المعادلة (1))

ب) نختار $u = e^{\int \frac{1}{2}P dx}$

جـ) نفترض أن $y = uv$ حلاً للمعادلة (1). وبهذا تختزل المعادلة إلى

$$\frac{d^2v}{dx^2} + Iv = S ,$$

حيث

$$I = Q - \frac{1}{4}P^2 - \frac{1}{2}\frac{dP}{dx} , \quad S = \frac{R}{u}$$

مثال (١): حل المعادلة

$$y'' - 2(\tan x)y' + 5y = 0$$

الحل: بالمقارنة مع المعادلة $y'' + Py' + Qy = R$

نجد أن

$$P = -2 \tan x , \quad Q = 5 , \quad R = 0$$

لحذف المشتقة الأولى نختار

$$u = e^{-\frac{1}{2}\int P dx} = e^{\frac{1}{2}\int 2 \tan x dx} = e^{\ln \sec x} = \sec x$$

ليكن الحل المطلوب هو $y = uv$

فتؤول المعادلة الأصلية إلى الصورة العمودية

$$(d^2v/dx^2) + Iv = S \quad (2)$$

حيث

$$I = Q - \frac{1}{4}P^2 - \frac{1}{2}\frac{dP}{dx}$$

$$= 5 - \frac{1}{4}(4 \tan^2 x) - \frac{1}{2}(-2 \sec^2 x)$$

$$= 5 - \tan^2 x + \sec^2 x = 5 - \tan^2 x + 1 + \tan^2 x = 6$$

$$S = R/u = 0/u = 0$$

وعلى ذلك تأخذ المعادلة (2) الصورة

$$d^2v/dx^2 + 6v = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 + 6 = 0 \Rightarrow m = \pm i\sqrt{6},$$

ويكون الحل هو

$$v = c_1 \cos \sqrt{6}x + c_2 \sin \sqrt{6}x$$

ويكون حل المعادلة (1) هو

$$y = uv = \sec x [c_1 \cos x \sqrt{6} + c_2 \sin x \sqrt{6}]$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$y'' - 2 \tan x y' + 5y = \sec x e^x \quad (1)$$

الحل: بالمقارنة مع المعادلة

$$y'' + Py' + Qy = R$$

نجد أن

$$P = -2 \tan x, \quad Q = 5, \quad R = \sec x e^x$$

لحذف المشتقة الأولى من (1) نختار

$$u = e^{-\frac{1}{2} \int P dx} = e^{-\frac{1}{2} \int -2 \tan x dx} = \sec x$$

نفترض $y = uv$ حلا المعادلة (1). وعلى ذلك تكون v في الصورة العمودية.

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + Iv = S \quad (2)$$

حيث

$$I = Q - \frac{1}{4} P^2 - \frac{1}{2} \frac{dP}{dx}$$

$$= 5 - \frac{1}{4} (4 \tan^2 x) - \frac{1}{2} (-2 \sec^2 x) = 5 - \tan^2 x + \sec^2 x$$

$$= 5 - \tan^2 x + \tan^2 x + 1 = 6$$

$$S = R / u = \sec x e^x / \sec x = e^x$$

وعلى ذلك نؤول (2) إلى

$$\frac{d^2 v}{dx^2} + 6v = e^x \Rightarrow (D^2 + 6)v = e^x$$

وتحل بالطرق السابقة فيكون الحل

$$v = c_1 \cos x \sqrt{6} + c_2 \sin x \sqrt{6} + \frac{e^x}{7}$$

ويكون الحل العام للمعادلة (1) هو

$$y = uv = \sec x (c_1 \cos x \sqrt{6} + c_2 \sin x \sqrt{6} + \frac{e^x}{7})$$

جـ- طريقة تغير البارامترات (الوسائط)

هذه الطريقة عامة كما بين ذلك لاجرانج (١٧٣٦-١٨١٢) لإيجاد حل خاص لأي معادلة خطية غير متجانسة

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = R(x) \quad (1)$$

حيث P ، Q ، R دوال متصلة. ولاستخدام هذه الطريقة يكون من الضروري معرفة حل المعادلة المتجانسة

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = 0 \quad (2)$$

إذا كان كل من a ، b ثابتاً فيمكن إيجاد حل المعادلة (2) كما سبق. وإذا كان $P(x)$ ، $Q(x)$ ليس كليهما ثابتاً، يكون من الصعب إيجاد حل هذه المعادلة. وإذا أمكن إيجاد حل $y_1(x)$ للمعادلة (2) باستخدام الطريقة المبينة في البند ٢-أ يمكن إيجاد الحل الثاني للمعادلة (2).

لاحظ لاجرانج أن أي حل خاص y_p للمعادلة (1) يكون له الخاصية أن كل من y_p/y_1 ، y_p/y_2 لا يساوي ثابتاً، مقترحاً أننا نبحث عن حل للمعادلة (1) على الصورة

$$y(x) = c_1(x)y_1(x) + c_2(x)y_2(x) \quad (3)$$

ومن خلال احلال البارامترات بدلاً من الثوابت سميت الطريقة بتغير الثوابت .
باشتقاق المعادلة (3) نحصل على

$$y'(x) = c_1(x)y_1'(x) + c_1'(x)y_1(x) + c_2(x)y_2'(x) + c_2'(x)y_2(x)$$

لتبسيط هذا التعبير يكون من المناسب بأن نضع

$$c_1'(x)y_1(x) + c_2'(x)y_2(x) = 0 \quad (4)$$

وبالتالى يكون

$$y'(x) = c_1(x)y_1'(x) + c_2(x)y_2'(x)$$

باشتقاق المعادلة الاخيرة نحصل على

$$y''(x) = c_1(x)y_1''(x) + c_2(x)y_2''(x) + c_1'(x)y_1'(x) + c_2'(x)y_2'(x)$$

بالتعويض عن $y''(x)$ ، $y'(x)$ ، $y(x)$ في المعادلة (1) نحصل على

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = c_1(x)[y_1'' + a_1y_1' + a_2y_1] + c_2(x)[y_2' + a_1y_2' + a_2y_2] + c_1'y_1' + c_2'y_2' = R(x)$$

ولكن كلا من y_1 ، y_2 حل للمعادلة المتجانسة وبالتالي تختزل المعادلة السابقة إلى

$$c_1'y_1' + c_2'y_2' = R(x) \quad (5)$$

والمعادلتان (5)، (6) تحدد بقيم وحيدة للمتغيرين c_1' ، c_2' ولحل المعادلتين (5)، (6) نضرب الأولى في y_2' والثانية y_2 والطرح لنحصل على $c_1'(x)$ وبالمثل يمكن الحصول على $c_2'(x)$ ويكون الحلان هما

$$c_1'(x) = \frac{-R(x)y_2(x)}{y_1(x)y_2'(x) - y_1'(x)y_2(x)} = \frac{-R(x)y_2(x)}{W(y_1, y_2)}$$

$$c_2'(x) = \frac{R(x)y_1(x)}{y_1(x)y_2'(x) - y_1'(x)y_2(x)} = \frac{R(x)y_1(x)}{W(y_1, y_2)}$$

نلاحظ أن المقام (الرونسكى) $W(y_1, y_2)$ لا يساوى الصفر لأن الحلين $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ مستقلان خطياً.

نظرية (1): إذا كان $y_p(x)$ هو حل يحقق المعادلة

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = R(x) \quad (1)$$

وكان $u(x)$ ، $v(x)$ حلين للمعادلة المتجانسة

$$a_0y'' + a_1y' + a_2y = 0 \quad (2)$$

فإن الحل العام للمعادلة يعطى بالعلاقة

$$c_1\mu + c_2v + y_p$$

البرهان: ليكن $y(x)$ حلاً آخر للمعادلة (1) ونعتبر الدالة $Y(x) = y(x) - y_p(x)$ وعلى ذلك يكون

$$a_0y''(x) + a_1y'(x) + a_2y(x) = R(x)$$

$$a_0 y_p''(x) + a_1 y_p'(x) + a_2 y_p(x) = R(x)$$

وبالطرح نجد أن

$$a_0 (y - y_p)'' + a_1 (y - y_p)' + a_2 (y - y_p) = 0$$

وبالتالي فإن $Y(x) = y(x) - y_p(x)$ هو حل للمعادلة (2) والذي يمكن كتابته على الصورة

$$Y(x) = c_1 u(x) + c_2 v(x)$$

وبالتالي فإن

$$y(x) = y_p(x) + c_1 u(x) + c_2 v(x)$$

وهذا يتم البرهان.

ملحوظة: يمكن كتابة الحل الخاص y_p على الصورة

$$y_p(x) = \int_{x_0}^x \begin{vmatrix} y(t) & v(t) \\ u(x) & v(x) \end{vmatrix} \frac{R(t)}{a_0(t)w(t)} dt$$

مثال (١): حل المعادلة

$$y'' + n^2 y = \sec nx$$

باستخدام طريقة تغير البارامترات

الحل: لدينا

$$y'' + n^2 y = \sec nx \quad (1)$$

أى

$$(D^2 + n^2)y = 0 \quad (2)$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 + n^2 = 0 \Rightarrow m = \pm ni$$

وتكون للدالة المتممة

$$y_{C.F} = a \cos nx + b \sin nx$$

ليكن

$$y = A \cos(nx) + B \sin(nx) \quad (3)$$

الحل التام للمعادلة (1). وبالتالي فإن A ، B نوال في x بحيث تتحقق المعادلة (1). باشتقاق (3) بالنسبة إلى x يكون لدينا

$$y' = A' \cos(nx) - An \sin(nx) + B' \sin(nx) + Bn \cos(nx) \quad (4)$$

تختار A ، B بحيث

$$A' \cos(nx) + B' \sin(nx) = 0 \quad (5)$$

وبالتالي نؤول (4) إلى

$$y' = -An \sin(nx) + Bn \cos(nx) \quad (6)$$

باشتقاق (6) بالنسبة إلى x نحصل على

$$y'' = -(A'n \sin nx + An^2 \cos nx) + (B'n \cos nx - B^2 n \sin nx) \quad (7)$$

باستخدام (3)، (7) فإن (1) تختزل إلى

$$-A'n \sin nx + B'n \cos nx = \sec nx \quad (8)$$

والآن نحل (5)، (8) وذلك بضرب (5) في $n \sin nx$ (8) في $\cos nx$ والجمع فنحصل على

$$nB'(\cos^2 nx + \sin^2 nx) = \sec nx \cos nx = 1$$

أى

$$B' = \frac{dB}{dx} = \frac{1}{n}, \quad (9)$$

وبالتكامل نحصل على

$$B = \frac{x}{n} + c_1 \quad (10)$$

وباستخدام (9) فانتنا من (5) نجد أن

$$A' = \frac{dA}{dx} = -\frac{1}{n} \tan nx \quad (11)$$

وبالتكامل

$$A = -\frac{1}{n^2} \ln \cos nx + c_2 \quad (12)$$

وباستخدام (10)، (12) في (3) نحصل على

$$y = c_1 \sin nx + c_2 \cos nx + \frac{x}{n} \sin nx + \frac{1}{n^2} \cos nx \ln \cos nx$$

حيث c_1 ، c_2 ثابتان إختياريان

مثال (٢): حل المعادلة $y'' + y = \tan x$

الحل: حل المعادلة المتجانسة هي

$$y = c_1 \cos x + c_2 \sin x$$

نلاحظ أن $W(y_1, y_2) = 1$. ومن المعادلتين (5)، (6) يكون لدينا

$$\begin{aligned} c_1'(x) &= -\tan x \sin x = \frac{\sin^2 x}{\cos x} \\ &= \frac{\cos^2 x - 1}{\cos x} = \cos x - \sec x \end{aligned}$$

$$c_2'(x) = \tan x \cos x = \sin x$$

وبتكامل c_1' ، c_2' نحصل على

$$c_1(x) = \sin x - \ln |\sec x + \tan x|$$

$$c_2(x) = -\cos x$$

ويكون الحل الخاص

$$y_p = c_1(x) y_1(x) + c_2(x) y_2(x)$$

$$= \cos x \sin x - \cos x \ln |\sec x + \tan x| - \sin x \cos x$$

$$= -\cos x \ln |\sec x + \tan x|$$

ويكون الحل العام هو

$$y(x) = c_1 \cos x + c_2 \sin x - \cos x \ln |\sec x + \tan x|$$

ملحوظة:

(١) نستخدم هذه الطريقة إذا كانت معاملات المعادلة المتجانسة ثوابت.

(٢) نلاحظ هنا لا يمكن استخدام طريقة المعاملات غير المعينة

(٣) نستخدم هذه الطريقة إذا كان الطرف الأيمن من المعادلة (1) على وجه الخصوص على الصورة $\tan x$ ، $\cos x$ ، $\sec x$ ، $\operatorname{cosec} x$ ، $\ln x$ ، $\frac{e^x}{1+e^x}$ ،

د - طريقة تحليل المؤثرات (operators)

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$Sy'' + Py' + Qy = R \quad (1)$$

حيث S, R, Q, P دوال في x .

يمكن صياغة المعادلة (1) على الصورة

$$[SD^2 + PD + Q]y = R \quad (2)$$

وقد يمكن أحيانا تحليل الطرف الأيسر إلى مؤثرين خطيين يؤثران على y . وفي كل حالة يمكن تكامل المعادلة على مرحلتين. كما هو مبين بالأمثلة.

ملحوظة: تذكر أن العوامل ليست قابلة للتبديل لأنها تحتوى دوال في x .

مثال (١): حل المعادلة

$$xy'' + (x-2)y' - 2y = x^3$$

الحل: لدينا

$$[xD^2 + (x - 2)D - 2]y = x^2 \quad (1)$$

ولكن

$$\begin{aligned} xD^2 + (x - 2)D - 2 &= xD^2 + xD - 2D - 2 \\ &= xD(D + 1) - 2(D + 1) = (xD - 2)(D + 1) \end{aligned}$$

أى أن (1) تأخذ الصورة

$$(xD - 2)(D + 1)y = x^3 \quad (2)$$

ليكن

$$(D + 1)y = v \quad (3)$$

فإن (2) تعطى

$$(xD - 2)v = x^3$$

$$x \frac{dv}{dx} - 2v = x^3 \Rightarrow \frac{dv}{dx} - \frac{2}{x}v = x^2 \quad (4)$$

وهى معادلة خطية من الرتبة الأولى يكون معامل التكامل لها

$$I.F = e^{-\int \frac{2}{x} dx} = e^{-2 \ln x} = x^{-2}$$

وعلى ذلك يكون حل (4) هو

$$vx^{-2} = \int x^2 x^{-2} dx + c_1 \Rightarrow vx^{-2} = x + c_1$$

أى أن

$$v = x^3 + c_1 x^2$$

باستخدام (5) فإن (3) تتحول إلى

$$\frac{dy}{dx} + y = x^3 + c_1 x^2 \quad (6)$$

وهي معادلة خطية من الرتبة الأولى أيضا يكون عامل المكاملة

$$I.F = e^{\int P dx} = e^x$$

ويكون حل المعادلة (6) هو

$$\begin{aligned} ye^x &= \int e^x (x^3 + c_1 x^2) dx + c_2 \\ &= (x^3 + c_1 x^2) e^x - (3x^2 + 2c_1 x) e^x + (6x + 2c_1) e^x - 6e^x + c_2 \end{aligned}$$

(بالتكامل بالتجزىء) ومنها نجد الحل العام

$$\begin{aligned} y &= x^3 + c_1 x^2 - 3x^2 - 2c_1 x + 6x + 2c_1 - 6 + c_2 e^{-x} \\ &= x^3 + (c_1 - 3)x^2 + (6 - 2c_1)x + 2(c_1 - 3) + c_2 e^{-x} \end{aligned}$$

٨-٣ معادلات ذات معاملات متغيره تختزل إلى معادلات ذات معاملات ثابتة

أ - معادلة أويلر - كوشى

١- مقدمة: تسمى المعادلة التفاضلية الخطية التى على الصورة

$$x^n \frac{d^n y}{dx^n} + a_1 x^{n-1} \frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}} + \dots + a_n y = f(x)$$

أى

$$(x^n D^n + a_1 x^{n-1} D^{n-1} + a_{n-2} x^n D^n + \dots + a_{n-1} x D + a_n) y = f(x) \quad (1)$$

بمعادلة خطية من نوع كوشى ولويلر حيث $a_i, i = 1, 2, \dots, n$ ثوابت و $f(x)$ إما ثابتة أو دالة فى x فقط. يلاحظ أن رتبة المشتقة هي نفس قوة x فى التعبير.

طريقة الحل: لحل المعادلة (1) فإننا نستبدل بالمتغير x المتغير z المعطى من $x = e^z$ أى أن $z = \ln x$ وهذا يحول المعادلة (1) إلى معادلة تفاضلية ذات معاملات ثابتة وتحل بالطرق السابقة. سوف نحتاج إلى العلاقتين التاليتين

$$1- e^{m \ln x} = x^m, e^{mz} = x^m$$

$$2- z = \ln x \Rightarrow dz / dx = 1/x \quad (2)$$

والآن

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dz} \cdot \frac{dz}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dz} \quad (3)$$

أى

$$x \frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dz} \Rightarrow xD = \frac{d}{dz} = D_1 \quad (4)$$

وأيضا

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y}{dx^2} &= \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = \frac{d}{dz} \left(\frac{1}{x} \frac{dy}{dz} \right) = -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dz} + \frac{1}{x} \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dz} \right) \\ &= -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dz} + \frac{1}{x^2} \frac{d^2 y}{dz^2} \end{aligned}$$

$$x^2 D^2 y = x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz} = (D_1^2 - D_1)y$$

وهكذا أى لن

$$x \frac{dy}{dx} = D_1 y \Rightarrow xD = D_1$$

$$x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} = D_1(D_1 - 1)y \Rightarrow x^2 D^2 = D_1(D_1 - 1)$$

$$x^3 \frac{d^3 y}{dx^3} = D_1(D_1 - 1)(D_1 - 2)y \Rightarrow x^3 D^3 = D_1(D_1 - 1)(D_1 - 2)$$

.....

$$x^n D^n = D_1(D_1 - 1)(D_1 - 2) \dots [D_1 - (n - 1)]$$

فباستخدام هذه العلاقات فإن (1) تؤول إلى $f(D_1)y = g(z)$ حيث $g(z)$ دالة فى z فقط، وهى معادلة تفاضلية ذات معاملات ثابتة وتحل بالطرق السابقة. والأمثلة التالية توضح ذلك

مثال (١): حل المعادلة

$$(x^2 D^2 - xD + 2)y = x \ln x$$

الحل: نضع $x = e^z$ وبالتالي $z = \ln x$ ، $D_1 = \frac{d}{dz}$

$$xD = D_1, \quad x^2 D^2 = D_1(D_1 - 1)$$

وتؤول المعادلة المعطاة إلى

$$[D_1(D_1 - 1) - D_1 - 2]y = ze^z$$

أى

$$(D_1^2 - 2D_1 + 2)y = ze^z$$

وهى معادلة تفاضلية خطية ذات معاملات ثابتة وتكون المعادلة المساعدة هي

$$m^2 - 2m + 2 = 0 \Rightarrow m = 1 \pm i$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = e^z (c_1 \cos z + c_2 \sin z) \\ = x [c_1 \cos(\ln x) + c_2 \sin(\ln x)]$$

ويكون التكامل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{D_1^2 - 2D_1 + 2} ze^z = e^z \frac{1}{(D_1 + 1)^2 - 2(D_1 + 1) + 2} z \\ = e^z \frac{1}{D_1^2 + 1} z = e^z (1 + D_1^2)^{-1} z = e^z (1 - D_1^2 + \dots) z \\ = e^z z = x \ln x$$

ويكون الحل العام

$$y_G = y_{C.F} = y_{P.I} = x [c_1 \cos(\ln x) + c_2 \sin(\ln x) + \ln x]$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$(x^4 D^3 + 2x^3 D^2 - x^2 D + x)y = 1$$

الحل: بقسمة المعادلة على x تؤول إلى صورة معادلة كوشى أو أويلر أى

$$(x^3 D^3 + 2x^2 D^2 - xD + 1)y = 1/x$$

بوضع $x = e^{-z}$ ، $xD = D_1$ و $x^2 D^2 = D_1(D_1 - 1)$ و

$$x^3 D^3 = D_1(D_1 - 1)(D_1 - 2)$$

فتؤول المعادلة إلى

$$[D_1(D_1 - 1)(D_1 - 2) + 2D_1(D_1 - 1) - 2D_1 + 1]y = e^{-z}$$

أى

$$(D_1^3 - D_1^2 - D_1 + 1)y = e^{-z}$$

وتكون المعادلة المساعدة هي

$$m^3 - m^2 - m + 1 = 0 \Rightarrow m^2(m - 1) - (m - 1) = 0$$

$$(m - 1)^2(m + 1) = 0 \Rightarrow m = 1, 1, -1$$

وتكون الدالة المتممة

$$\begin{aligned} y_{C.F} &= (c_1 + c_2 z)e^z + c_3 e^{-z} \\ &= (c_1 + c_2 \ln x)x + c_3 x^{-1} \end{aligned}$$

ويكون التكامل الخاص

$$\begin{aligned} y_{P.I} &= \frac{1}{(D_1 + 1)(D_1 - 1)^2} e^{-z} = \frac{1}{(D_1 + 1)} \cdot \frac{1}{(-1 - 1)^2} e^{-z} \\ &= \frac{1}{4} \frac{1}{D_1 + 1} e^{-z} \cdot 1 = \frac{1}{4} e^{-z} \frac{1}{D_1 - 1 + 1} \cdot 1 \\ &= \frac{1}{4} e^{-z} z = \frac{1}{4} x^{-1} \ln x \end{aligned}$$

ويكون الحل العام هو

$$y = (c_1 + c_2 \ln x)x + x^{-1} + \frac{x^{-1} \ln x}{4}$$

مثال (٣): حل المعادلة

$$(D^3 - (4/x)D^2 + \frac{5}{x^2}D - 2/x^3)y = 1$$

لوضع المعادلة في صورة معادلة كوشى أويلر بضرب الطرفين في x^3 فتحصل على

$$(x^3D^3 - 4x^2D^2 + 5xD - 2)y = x^3$$

ويكون حلها العام هو (متروك للقارئ استنتاجه)

$$y_G = c_1x^2 + c_2x^{(5+\sqrt{21})/2} + c_3x^{(5-\sqrt{21})/2} - x^3/5$$

مثال (٤): حل المعادلة

$$x^2D^2y - 3xDy + 5y = x^2 \sin \ln x$$

الحل: لدينا

$$(x^2D^2 - 3xD + 5)y = x^2 \sin \ln x$$

$$x^2D^2 = D(D-1) \text{ ، } xD = D_1 \text{ ، } D_1 = \frac{d}{dz} \text{ ، } z = \ln x \text{ أى } x = e^z \text{ ليكن}$$

وتكون المعادلة على الصورة

$$(D_1^2 - 4D_1 + 5)y = e^{2z} \sin z$$

وتكون المعادلة المساعدة هي

$$m^2 - 4m + 5 = 0$$

أى

$$m = (4 \pm \sqrt{16 - 20})/2 = 2 \pm i$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = e^{2z} (c_1 \cos z + c_2 \sin z) = x^2 (c_1 \cos(\ln x) + c_2 \sin(\ln x))$$

ويكون التكامل الخاص

$$\begin{aligned}
y_{p.1} &= \frac{1}{D_1^2 - 4D_1 + 5} e^{2z} \sin z = e^{2z} \frac{1}{(D_1 + 2)^2 - 4(D_1 + 2) + 5} \sin z \\
&= e^{2z} \frac{1}{D_1^2 + 1} \sin z = e^{2z} \left(\frac{-z}{2} \cos z \right) \\
&= -\frac{x^2}{2} \ln x \cos \ln x
\end{aligned}$$

ويكون الحل العام

$$y = x^2 (c_1 \cos \ln x + c_2 \sin \ln x) - \frac{x^2}{2} \ln x \cos(\ln x)$$

مثال (٥): اختزل المعادلة

$$2x^2 yy'' + 4y^2 = x^2 (y')^2 + 2xyy'$$

$$2x^2 y (D^2 y) + 4y^2 = x^2 (Dy)^2 + 2xy (Dy)$$

إلى معادلة متجانسة باستخدام التعويض $y = z^2$ ثم أوجد حلها

الحل: لدينا

$$y = z^2, \quad \frac{dy}{dx} = 2z \frac{dz}{dx}, \quad \frac{d^2 y}{dx^2} = 2 \left(\frac{dz}{dx} \right)^2 + 2z \frac{d^2 z}{dx^2}$$

بالتعويض في المعادلة نحصل على

$$2x^2 z^2 \left[2 \left(\frac{dz}{dx} \right)^2 + 2z \frac{d^2 z}{dx^2} \right] + 4z^4 = x^2 \cdot 4z^2 \left(\frac{dz}{dx} \right)^2 + 2xz^2 \cdot 2z \left(\frac{dz}{dx} \right)$$

أى

$$x^2 \frac{d^2 z}{dx^2} - x \frac{dz}{dx} + z = 0$$

$$(x^2 D^2 - xD + 1)z = 0$$

ليكن $D_1 = d/dt$ ، $t = \ln x$ ، $x = e^t$ فيكون

$$xD = D_1, \quad x^2 D^2 = D_1(D_1 - 1)$$

وعلى ذلك فإن

$$[D_1(D_1 - 1) - D_1 + 1]z = 0$$

أى أن

$$(D_1^2 - 2D_1 + 1)z = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 - 2m + 1 = (m - 1)^2 = 0 \Rightarrow m = 1, 1$$

وتكون الدالة المتممة (الحل العام)

$$\begin{aligned} z &= (c_1 + c_2 x) e^x \\ &= (c_1 + c_2 \ln x) x \end{aligned}$$

وبالتالى

$$y = z^2 = (c_1 + c_2 \ln x)^2 x^2$$

ملاحظة (١): ليكن $F(D_1)y = f(x)$

فإن النتيجتين التاليتين مهمتين

$$\frac{1}{D_1 - \alpha} f(x) = x^\alpha \int x^{-\alpha-1} f(x) dx$$

$$\frac{1}{D_1 + \alpha} f(x) = x^{-\alpha} \int x^{\alpha-1} f(x) dx$$

ملاحظة (٢): يمكن تحليل المؤثر $\frac{1}{F(D_1)}$ إلى كسور جزئية لحساب التكامل

الخاص أى

$$y_{p.I} = \frac{1}{F(D_1)} f(x) = \left[\frac{A_1}{D_1 - \alpha_1} + \frac{A_2}{D_1 - \alpha_2} + \dots + \frac{A_n}{D_1 - \alpha_n} \right] f(x)$$

أو

$$y_{P.I} = \frac{1}{(D_1 - \alpha_1)(D_1 - \alpha_2) \dots (D_1 - \alpha_n)} f(x)$$

حيث تأثير كل عامل بالتتالي على $f(x)$. والأمثلة التالية توضح ذلك

مثال (٦): حل المعادلة

$$(x^2 D^2 + 3xD + 1)y = 1/(1-x)^2$$

الحل: ليكن $x = e^z$ أى $z = \ln x$ ، $d/dz = D_1$ وعلى ذلك

$$(D_1(D_1 - 1) + 3D_1 + 1)y = 1/(1 - e^z)^2$$

أى

$$(D_1 + 1)^2 y = 1/(1 - e^z)^2$$

وتكون المعادلة المساعدة هي

$$(m + 1)^2 = 0 \Rightarrow m = -1, -1$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = (c_1 + c_2 z) e^{-z} = (c_1 + c_2 \ln x) x^{-1}$$

ويكون التكامل الخاص

$$y_{P.I} = \frac{1}{D_1 + 1} \cdot \frac{1}{D_1 + 1} (1 - x)$$

وباستخدام الملاحظات السابقة نجد أن

$$= \frac{1}{D_1 + 1} x^{-1} \int x^{1-1} (1-x)^{-2} dx = \frac{1}{D_1 + 1} x^{-1} (1-x)^{-1}$$

$$= x^{-1} \int x^{1-1} x^{-1} (1-x)^{-1} dx$$

$$= x^{-1} \int \frac{dx}{x(1-x)} = x^{-1} \int \left(\frac{1}{x} + \frac{1}{1-x} \right) dx$$

$$= x^{-1} [\ln x - \ln(1-x)] = x^{-1} \ln(x / x - 1)$$

ويكون الحل العام

$$y_G = (c_1 + c_2 \ln x) x^{-1} + x^{-1} \ln \left[\frac{x}{1+x} \right]$$

مثال (٧): حل المعادلة

$$(x^2 D^2 + 4xD + 2)y = x + \sin x$$

الحل: ليكن

$$x = e^z \Rightarrow z = \ln x, D_1 = \frac{d}{dz}$$

$$xD = D_1, x^2 D^2 = D_1(D_1 - 1)$$

وتؤول المعادلة إلى

$$(D_1(D_1 - 1) + 4D_1 + 2)y = e^z + \sin e^z$$

$$(D_1^2 + 3D_1 + 2)y = e^z + \sin e^z$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 + 3m + 2 = (m + 1)(m + 2) = 0 \Rightarrow m = -1, -2$$

وتكون الدالة المتممة

$$y_{C.F} = c_1 e^{-2z} + c_2 e^{-z} = c_1 x^{-2} + c_2 x^{-1}$$

للحصول على الحل الخاص نحسب كل على حده

$$y_1 = \frac{1}{D_1^2 + 3D_1 + 2} e^z = \frac{1}{1 + 3 + 2} e^z = \frac{1}{6} x$$

$$y_2 = \frac{1}{D_1^2 + 3D_1 + 2} \sin e^z = \frac{1}{(D_1 + 2)(D_1 + 1)} \sin e^z$$

$$= \frac{1}{(D_1 + 2)(D_1 + 1)} \sin x \quad , \quad \text{حيث } e^z = x$$

باستخدام الملاحظات السابقة

$$= \frac{1}{D_1 + 2} x^{-1} \int x^{1-1} \sin x dx$$

$$= \frac{1}{D_1 + 2} x^{-1} (-\cos x) = x^{-2} \int x^{2-1} (-x^{-1} \cos x) dx$$

$$= \frac{-1}{x^2} \int \cos x dx = \frac{-\sin x}{x^2}$$

ويكون التكامل الخاص هو

$$y_{P.I} = y_1 + y_2 = \frac{1}{6}x - \frac{\sin x}{x^2}$$

تمرين: يترك للطالب التعبير عن

$$\frac{1}{(D_1 + 2)(D_1 + 1)} = \frac{1}{D_1 + 1} - \frac{1}{D_1 + 2}$$

ثم يواصل طريقة الحل.

ب- معادلات تختزل إلى معادلة أويلر

تسمى المعادلة التي على الصورة

$$((a + bx)^n D^n + a_1(a + bx)^{n-1} D^{n-1} + a_n(a + bx)D + a)y = f(x)$$

بمعادلة لاجرانج وكوشي

حيث $a, b, a_i, i = 1, 2, \dots, n$ ثوابت ، $f(x)$ دالة في x فقط.

لحل هذا النوع من المسائل ولإختزالها إلى معادلة أويلر نضع $a + bx = v$ فيكون $b = \frac{dv}{dx}$ ويكون

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dv} \cdot \frac{dv}{dx} = b \frac{dy}{dv} \Rightarrow \frac{d}{dx} = b \frac{d}{dv}$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = b \frac{d}{dv} \left(b \frac{dy}{dv} \right) = b^2 (d^2 y / dv^2)$$

$$d^n y / dx^n = b^n (d^n y / dv^n) \quad \text{وبالمثل}$$

وبالتعويض في المعادلة المعطاه نحصل على

$$v^n \frac{d^n y}{dv^n} + \frac{a_1}{b} v^{n-1} \frac{d^{n-1} y}{dv^{n-1}} + \dots + \frac{a_n}{b^n} y = \frac{V}{b^n}$$

حيث V هي قيمة $f(x)$ بدلالة v ، وهي في صورة معادلة كوشى لأويلر.

مثال: حل المعادلة

$$[(3x + 2)^2 D^2 + 3(3x + 2)D - 36]y = 3x^2 + 4x + 1$$

الحل: ليكن $3x + 2 = v$ ، $\frac{dy}{dx} = 3 \frac{dy}{dv}$ ، $\frac{d^2 y}{dx^2} = 3^2 (d^2 y / dv^2)$ وعلى ذلك

$$v^2 \cdot 3^2 \cdot \left(\frac{d^2 y}{dv^2} \right) + 3v \cdot 3 \left(\frac{dy}{dv} \right) - 36y = 3 \left(\frac{v-2}{3} \right)^2 + 4 \left(\frac{v-2}{3} \right) + 1$$

أى

$$v^2 \frac{d^2 y}{dv^2} + v \frac{dy}{dv} - 4y = \frac{1}{27} (v^2 - 1) \quad (1)$$

وهي معادلة متجانسة في y ، v . ليكن $v = e^z$ ، $z = \ln v$ ، $D_1 = d / dz$

ومن المعادلة (1) نحصل على

$$[D_1(D_1 - 1) + D_1 - 4]y = (e^{2z} - 1) / 27$$

أى

$$(D_1^2 - 4)y = (e^{2z} - 1)/27$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 - 4 = 0, \quad m = 2, -2$$

وتكون الدالة المتممة

$$\begin{aligned} y_{C.F} &= c_1 e^{2z} + c_2 e^{-2z} = c_1 v^2 + c_2 v^{-2} \\ &= c_1 (3x + 2)^2 + c_2 (3x + 2)^{-2} \end{aligned}$$

ويكون الحل الخاص

$$\begin{aligned} y_{P.I} &= \frac{1}{27} \frac{1}{D_1^2 - 4} (e^{2z} - 1) = \frac{1}{27} \left[\frac{1}{(D_1 - 2)(D_1 + 2)} e^{2z} - \frac{1}{(D_1^2 - 4)} e^{0z} \right] \\ &= \frac{1}{27} \left[\frac{1}{(D_1 - 2)(2 + 2)} e^{2z} - \frac{1}{0 - 4} e^{0z} \right] \\ &= \frac{1}{27 \times 4} \left[\frac{1}{D_1 - 2} e^{2z} + 1 \right] = \frac{1}{108} \left[\frac{z}{1!} e^{2z} + 1 \right] \\ &= \frac{1}{108} [ze^{2z} + 1] = \frac{1}{108} [v^2 \ln v + 1] = \frac{1}{108} [(3x + 2)^2 \ln(3x + 2) + 1] \end{aligned}$$

والحل العام هو

$$y = y_{C.F} + y_{P.I}$$

٨-٤ تخفيض رتبة المعادلة: Reduction of order

إذا علم الحل $y_1(x)$ للمعادلة التفاضلية الخطية

$$a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = 0, \quad a(x) > 0 \quad (1)$$

فإنه يمكن إيجاد الحل الثانى المستقل خطياً باستخدام التعويض

$$y(x) = y_1(x)v \quad (2)$$

فإنه يؤدي إلى

$$ay_1 v'' + (2ay_1' + by_1)v' + (ay_1'' + ay_1' + cy_1)v = 0$$

أى أن

$$ay_1 P' + (2ay_1' + by_1)P = 0, \quad P = v' \quad (3)$$

وهى معادلة من الرتبة الأولى فى المتغير P ويكون حلها

$$P = v' = \frac{1}{y_1^2} \exp \left[-\int \frac{b(x)}{a(x)} dx \right] \quad (4)$$

ويكون الحل الثانى هو

$$y_2 = y_1(x) \int_0^x \frac{1}{y_1^2} \left\{ \exp \left[-\int_a^x \frac{b(x)}{a(x)} dx \right] \right\} dx$$

وقد توجد المشكلة فى صفر $y_1(x)$ فى الفترة (a, x) وفى هذه الحالة لا نستخدم هذه الطريقة ونلجأ إلى:

طريقة أخرى: يمكن كتابة المعادلة (1) فى الصورة المترافقة ذاتياً أى فى الصورة

$$(P(x)y')' + q(x)y = 1, \quad P > 0, \quad x \in [a, b] \quad (5)$$

إذا كان $y_1 \neq 0$ هو حل المعادلة (5) فإنه يوجد حل y_2 مستقل خطياً الذى يحقق المعادلة (والتي تعرف بصيغة أيل)

$$P(x)[y_1 y_2' - y_1' y_2] = 1, \quad (6)$$

حيث y_2 يكون حلاً للمعادلة الخطية من الرتبة الأولى

ومنها نجد أن

$$y_2(x) \equiv y_1(x) \int_a^x \frac{dx}{P(x)y_1^2(x)}, \quad (7)$$

ماعدا عند اصفار $y_1(x)$ والصعوبة في اختيار $y_1(x)$ ظاهرية فقط. فإذا كان $y_1(x_0)=0$ وباستخدام قاعدة لوبيتال

$$\lim_{x \rightarrow x_0} y_2(x) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{\int_a^x \frac{dx}{P(x)y_1^2(x)}}{\frac{1}{y_1(x)}} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{\frac{1}{P(x)y_1^2(x)}}{\frac{-y_1'(x)}{y_1^2(x)}} = -\frac{1}{P(x)y_1'(x_0)}, \quad P(x_0)y_1'(x_0) \neq 0 \quad (8)$$

حيث $y_1'(x_0) \neq 0$ وعلى ذلك تكون العلاقة (7) مع $y_2(x_0)$ معرفة بالعلاقة (8) تعطى حلا ثانيا للمعادلة (7) على الفترة $[a, b]$ وهو مستقل خطيا عن $y_1(x)$.

مثال (1): ليكن $y=x$ حلا للمعادلة

$$(x^2+1)\frac{d^2y}{dx^2} - 2x\frac{dy}{dx} + 2y = 0 \quad (1)$$

أوجد الحل الثانى المستقل خطيا باستخدام تخفيض الرتبة

الحل: ليكن

$$y = xv \Rightarrow y' = xv' + v \Rightarrow y'' = xv'' + 2v'$$

وبالتعويض فى المعادلة المعطاة نحصل على

$$(x^2+1)\left(x\frac{d^2v}{dx^2} + 2\frac{dv}{dx}\right) - 2x\left(x\frac{dv}{dx} + v\right) + 2xv = 0$$

$$\Rightarrow x(x^2+1)\frac{d^2v}{dx^2} + 2\frac{dv}{dx} = 0$$

وبوضع $\omega = \frac{dv}{dx}$ نحصل على

$$x(x^2+1)\frac{d\omega}{dx} + 2\omega = 0$$

وفصل المتغيرات

$$\frac{d\omega}{\omega} = \left(-\frac{2}{x} + \frac{2x}{x^2+1} \right) dv$$

وبالتكامل نحصل على

$$\omega = c(x^2+1)/x^2$$

وباختيار $c = 1$ ، وحيث أن $\omega = \frac{dv}{dx}$ فيكون لدينا

$$v(x) = x - \frac{1}{x}$$

وعلى ذلك يكون الحل الثانى

$$y_2(x) = xv = x \left(x - \frac{1}{x} \right) = x^2 - 1$$

تمارين

١- حل المعادلات التفاضلية التالية

i) $xy'' - (2x - 1)y' + (x - 1)y = 0$

إذا كان $u = e^x$ أحد الحلول

ii) $y'' - \frac{2x}{1-x^2}y' + \frac{2}{1-x^2}y = 0$

إذا كان $u = x$ أحد الحلول

iii) $x^2y'' - 2x(1+x)y' + 2(1+x)y = x^3$

إذا كان $u = x$ أحد حلول المعادلة المتجانسة

iv) $(x+1)y'' - 2(x+3)y' + (x+5)y = e^x$

إذا كان $u = e^x$ أحد حلول المعادلة المتجانسة

v) $y' - \cot x y' - (1 - \cot x)y = e^x \sin x$

إذا كان $u = e^x$ أحد حلول المعادلة المتجانسة

٢- حل المعادلات التفاضلية التالية باختزالها إلى الصورة العمودية

i) $(y'' + y)\cot x + 2(y' + y \tan x) = \sec x$

ii) $y'' - 4xy' + (4x^2 - 1)y = -3e^{x^2}$

iii) $y'' + 2xy' + (x^2 + 1)y = x^3 + 3x$

iv) $xy'' - 2(x+1)y' + (x+2)y = (x-2)e^x$

v) $x^2y'' - 2x(1+x)y' + 2(1+x)y = x^3, x > 0$

٣- حل المعادلات التفاضلية التالية باستخدام طريقة تغيير البارامترات

(i) $y'' + a^2y = \cos xax$, (ii) $y'' + y = x$

(iii) $y'' - y = 2/(1+e^x)$. (iv) $y'' - 4y' + 3y = e^x/(1+e^x)$

$$(v) \quad y'' - 3y' + 2y = e^{-x} + 1 + e^{2x} \quad (vi) \quad y'' - 2y' = e^x \sin x$$

٤- حل المعادلات التفاضلية التالية بتحليل المؤثر

$$i) [(x-2)D^2 - (2x+5)D + 2]y = (x+1)e^x$$

$$ii) [xD^2 + (x-2)D - 2]y = x^2$$

$$iii) 3x^2y'' + (2+6x+6x^2)y' - 4y = 0$$

$$iv) [xD^2 + (x-1)D]y - 2y = 0$$

$$v) xy'' + (x^2+1)y' + 2xy = 2x$$

$$vi) xy'' + (x-1)y' - y = x^4$$

٥- حل المعادلات التفاضلية التالية

$$1- (x^3D^3 + 3x^2D^2 - 2xD + 2)y = 0 \quad , \quad 2- x^2D^2 - xD + y = 2\ln x \quad ,$$

$$3- (x^2D^2 - 4xD + 6)y = x^4 \quad , \quad 4- (x^2D^2 - xD - 1)y = y \quad ,$$

$$5- (x^3D^2 - xD - 4)y = x^2 \quad , \quad 6- (x^2D^2 - xD - 1)y = x^2e^{2x} \quad ,$$

$$7- [(5+2x)^2D^2 - 6(5+2x)D + 8]y = 0 \quad ,$$

$$8- ((x+1)^2D^2 - 3(x+1)D + 4)y = x^2 \quad ,$$

$$9- ((x+3)^2D^2 - 4(x+3)D + 6)y = x \quad ,$$

$$10- [(1+2x)^2D^2 - 6(1+2x)D + 16]y = -8(1+2x)^2, y(0)=0, y'(0)=2$$

٦- بافتراض ان $\frac{d}{dt} = D_1$ ، $x = e^t$ أثبت ان

$$i) F(D_1)x^m = F(m)x^m, \quad ii) \frac{1}{F(D_1)}x^m = \frac{x^m}{F(m)}, \quad (F(m) \neq 0),$$

$$iii) \frac{1}{F(D_1)}(x^mv) = x^m \frac{1}{F(D_1+m)}v$$

$$(٧) \text{ ليكن } y = x \text{ حلا للمعادلة } x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} - 4x \frac{dy}{dx} + 4y = 0$$

اوجد الحل الثانى المستقل خطياً بتخفيض الرتبة

$$(٨) \text{ ليكن } y = x + 1 \text{ حلا للمعادلة } (x + 1)^2 y'' - 3(x + 1)y' + 3y = 0$$

اوجد الحل الثانى المستقل خطياً بتخفيض الرتبة

$$(٩) \text{ ليكن } y = x^2 \text{ حلا للمعادلة}$$

$$(x^3 - x^2)y'' - (x^3 + 3x^2 - 2x)y' + (2x^2 + 2x - 2)y = 0$$

اوجد الحل الثانى بتخفيض الرتبة

$$(١٠) \text{ ليكن } y = e^{2x} \text{ حلا للمعادلة}$$

$$(2x + 1)y'' - 4(x + 1)y' + 4y = 0$$

اوجد الحل الثانى المستقل خطياً بتخفيض الرتبة

$$(١١) \text{ ليكن } y = x \text{ حلا للمعادلة}$$

$$(x^2 - x + 1)y'' - (x^2 + x)y' + (x + 1)y = 0$$

اوجد الحل الثانى بتخفيض الرتبة

$$(١٢) \text{ اوجد الحل الخاص}$$

$$y'' + \frac{1}{x}y' - \frac{y}{x^2} = \frac{1}{x^2 + x^3}, \quad x > 0$$

$$\text{إذا علم أن } y_1 = x, \quad y_2 = \frac{1}{x} \text{ حلان للمعادلة المتجانسة}$$

$$(١٣) \text{ اوجد الحل الخاص للمعادلة } y'' - 2y' + y = e^{-2x} \sec x$$

$$(١٤) \text{ اوجد الحل العام للمعادلات التفاضلية}$$

$$(i) \quad x^2 y'' - 6y = \ln x,$$

$$(ii) \quad (x + 1)^2 y'' - (x + 1)y' + y = 0, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = 0$$

$$(iii) \quad 2x^2y'' + 6xy' + 2y = 1, \quad y(-2) = 1, \quad y'(-2) = 0,$$

$$(iv) \quad x^2y'' + 2xy' + y = \ln x, \quad y(1) = y'(1) = 0$$

الباب التاسع

المعادلات التفاضلية الآتية

Simultaneous Differential Equation

٩-١ مقدمة: سوف نعتبر في هذا الباب معادلات تفاضلية تحتوى على متغيرين غير مستقلين أو أكثر. وسوف نرى أن طريقة حل هذه المعادلات مشابهة لطريقة حل المعادلات الآتية في الجبر. وتستخدم طريقة الحذف للحصول على معادلة تحتوى على متغير واحد غير مستقل مع متغير مستقل واحد. وبعد حل المعادلات التفاضلية الناتجة نعوض مرة ثانية للحصول على المتغير غير المستقل الآخر وسوف نستعرض طرق أخرى.

ليكن لدينا المعادلتان الآتيتان

$$\begin{aligned} f_1(D)x + f_2(D)y &= f(t) \\ g_1(D)x + g_2(D)y &= g(t) \end{aligned} \quad , \quad D = \frac{d}{dt} \quad (1)$$

حيث كل من x ، y دالة في t ، $f_1(D)$ ، $f_2(D)$ ، $g_1(D)$ ، $g_2(D)$ مؤثرات ذات معاملات ثابتة، f ، g دوال في المتغير المستقل t . ليكن Δ هو المحدد الذى نحصل عليه من (1) كما هو مبين بعد. ومن الواضح ان Δ يحتوى على مؤثرات (معاملات) للمتغيرين غير المستقلين x ، y فى (1).

$$\Delta = \begin{vmatrix} f_1(D) & f_2(D) \\ g_1(D) & g_2(D) \end{vmatrix} \quad (2)$$

ويكون عدد الثوابت الاختيارية فى الحل العام للنظام (1) مساويا لدرجة D فى المحدد Δ المعطى فى (2) شريطة أنه لا يساوى الصفر.

٩-٢ طرق حل المعادلات التفاضلية الآتية ذات المعاملات الثابتة

(أ) طريقة الحذف: تتضح الطريقة من الامثلة التالية وهى تتطلب حذف المتغيرات غير المستقلة ما عدا واحدا. ونوجد قيمة هذا المتغير الذى نستخدمه فى ايجاد المتغيرات الأخرى

مثال (١): حل النظام

$$\frac{dx}{dt} - 7x - y = 0 \quad (i)$$

$$\frac{dy}{dt} - 2x + 5y = 0 \quad (ii)$$

الحل: (أ) الطريقة الأولى مستخدماً D .

نكتب D بدلاً من d/dt وتأخذ المعادلتان (i)، (ii) الصورة

$$(D - 7)x + y = 0 \quad (1)$$

$$-2x + (D - 5)y = 0 \quad (2)$$

لحذف x (مثلاً) نضرب المعادلة (1) في 2 ونؤثر على المعادلة (2) بالمؤثر $(D - 7)$ فنحصل على

$$2(D - 7)x + 2y = 0 \quad (3)$$

$$-2(D - 7)x + (D - 7)(D - 5)y = 0 \quad (4)$$

بجمع (3)، (4) نحصل على

$$[(D - 7)(D - 5) + 2]y = 0$$

أي أن

$$(D^2 - 12D + 37)y = 0$$

وهي معادلة خطية ذات معاملات ثابتة وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 - 12m + 37 = 0 \Rightarrow m = 6 + i, 6 - i$$

ويكون الحل هو

$$y = e^{6t} (c_1 \cos t + c_2 \sin t) \quad (5)$$

للحصول على x نعوض في (2) ولكن قبلها نشق (5) بالنسبة إلى t أولاً
للحصول

$$Dy = 6e^{\omega} [c_1 \cos t + c_2 \sin t] + e^{\omega} [-c_1 \sin t + c_2 \cos t] \\ = e^{\omega} [(6c_1 + c_2) \cos t + (6c_2 - c_1) \sin t]$$

وبالتعويض في (2) نحصل على

$$2x = Dy - 5y = e^{\omega} [(c_1 + c_2) \cos t + (6c_2 - c_1) \sin t - 5(c_1 \cos t + c_2 \sin t)] \\ = e^{\omega} [(c_1 + c_2) \cos t + (c_2 - c_1) \sin t]$$

أى

$$x = \frac{1}{2} e^{\omega} [(c_1 + c_2) \cos t + (c_2 - c_1) \sin t] \quad (6)$$

للمعادلتان (5)، (6) يمثلان الحل المطلوب

(ب) طريقة ثانية (الاشتقاق).

لحذف x نشتق (ii) بالنسبة إلى t فنحصل على

$$D^2y - 2Dx - 5Dy = 0, \quad D = \frac{d}{dt} \quad (iii)$$

ومن (ii) يكون لدينا

$$\frac{dx}{dt} = 7x - y \\ = \frac{7}{2} \left(\frac{dy}{dt} - 5y \right) - y = \frac{7}{2} \frac{dy}{dt} - \frac{37}{2} y$$

بالتعويض عن Dx في (iii) نجد أن

$$D^2y - 7Dy + 37y - 5Dy = 0$$

أى

$$(D^2 - 12D + 37)y = 0$$

وهي معادلة تفاضلية خطية في y وسبق حلها في الطريقة (أ) وحصلنا على الحل y . ثم نوجد x كما في الطريقة (أ).

مثال (٢): حل النظام

$$\frac{d^2x}{dt^2} - 3x - 4y = 0, \quad \frac{d^2y}{dt^2} + x + y = 0$$

الحل: نكتب D بدلا من $\frac{d}{dt}$ فنحصل على

$$(D^2 - 3)x - 4y = 0 \quad (1)$$

$$x + (D^2 + 1)y = 0 \quad (2)$$

نحذف y فنحصل على

$$[(D^2 + 1)(D^2 - 3) + 4]x = 0$$

$$(D^2 - 1)^2 x = 0 \quad (3)$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$(m^2 - 1)^2 = 0, \quad \Rightarrow \quad m = 1, 1, -1, -1$$

ويكون الحل هو

$$x = (c_1 + c_2 t)e^t + (c_3 + c_4 t)e^{-t} \quad (4)$$

حيث c_1, c_2, c_3, c_4 ثوابت اختيارية. من (4) نحصل على

$$\begin{aligned} Dx &= c_2 e^t + (c_1 + c_2 t)e^t + c_4 e^{-t} - (c_3 + c_4 t)e^{-t} \\ &= (c_1 + c_2 + c_2 t)e^t + (c_4 - c_3 - c_4 t)e^{-t} \end{aligned}$$

$$D^2 x = (c_1 + 2c_2 + c_2 t)e^t - (2c_4 - c_3 - c_4 t)e^{-t} \quad (5)$$

من (1) نحصل على

$$4y = D^2 x - 3x \quad (6)$$

وباستخدام (4)، (5) في (6) نحصل على

$$\begin{aligned}
4y &= (c_1 + c_2 + 2c_3 t)e^t - (2c_4 - c_3 - c_4 t)e^{-t} \\
&\quad - 3[(c_1 + c_3 t)e^t + (c_3 + c_4 t)e^{-t}] \\
&= 2(c_2 - c_1 - c_3 t)e^t - 2(c_4 + c_3 + c_4 t)e^{-t}
\end{aligned}$$

أى أن

$$y = \frac{1}{2}(c_2 - c_1 - c_3 t)e^t - \frac{1}{2}(c_4 + c_3 + c_4 t)e^{-t} \quad (7)$$

المعادلتان (4)، (7) تمثلان الحل المطلوب.

مثال (٣): حل النظام

$$\frac{dy}{dx} + y = z + e^x, \quad \frac{dz}{dx} + z = y + e^x,$$

الحل: نكتب D بدلا من d/dx

$$(D+1)y - z = e^x \quad (1)$$

$$-y + (D+1)z = e^x \quad (2)$$

بالتأثير على (1) بالمؤثر $(D+1)$ فنحصل على

$$(D+1)^2 y - (D+1)z = (D+1)e^x = e^x + e^x \quad (3)$$

بجمع (2)، (3) نحصل على

$$[(D+1)^2 - 1]y = e^x + (e^x + e^x)$$

$$D(D+2)y = 3e^x$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m(m+2)=0 \Rightarrow m=0, -2$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$y_{C.F} = c_1 + c_2 e^{-2x}$$

ويكون الحل الخاص هو

$$y_{p.1} = 3 \frac{1}{D(D+2)} e^x = e^x$$

ويكون الحل هو

$$y = c_1 + c_2 e^{-2x} + e^x \quad (4)$$

من (4) نجد أن

$$Dy = \frac{dy}{dx} = -2c_2 e^{-2x} + e^x$$

ومن (1) نحصل على

$$\begin{aligned} z &= Dy + y - e^x \\ &= -2c_2 e^{-2x} + e^x + c_1 + c_2 e^{-2x} + e^x - e^x \\ &= c_1 - c_2 e^{-2x} + e^x \end{aligned} \quad (6)$$

ويكون الحل العام للنظام هو (4)، (6)

٣-٩ حل للمعادلات التفاضلية الآتية التي تحتوى مؤثرات td/dt ، xd/dx في هذا النوع من المسائل تستخدم طريقة معادلة أولير وتتضح الطريقة من الأمثلة التالية

مثال (١): حل النظام

$$t(dx/dt) + y = 0$$

$$t(dy/dt) + x = 0$$

الحل: ليكن $D_1 = d/dz = td/dt$ ، $t = e^z$

فإن النظام يؤول إلى

$$D_1 x + y = 0 \quad (1)$$

$$x + D_1 y = 0 \quad (2)$$

بحذف y من (1) ، (2) يكون لدينا

$$D_1^2 x - x = 0 \Rightarrow (D_1^2 - 1)x = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$m^2 - 1 = 0, \Rightarrow m = 1, -1$$

وتكون الدالة المتممة هي

$$x = c_1 e^z + c_2 e^{-z} = c_1 t + c_2 t^{-1} \quad (3)$$

$$D_1 x = c_1 e^z - c_2 e^{-z}$$

ومن (1) نجد أن

$$y = -D_1 x = c_2 e^{-z} - c_1 e^z$$

وحيث أن $t = e^z$ فإن الحل للنظام من (3)، (4) هو

$$x = c_1 t + c_2 t^{-1}, \quad y = c_2 t^{-1} - c_1 t$$

مثال (٢): حل النظام

$$t^2 \frac{d^2 x}{dt^2} + t \frac{dx}{dt} + 2y = 0$$

$$t^2 \frac{d^2 y}{dt^2} + t \frac{dy}{dt} - 2x = 0$$

الحل: ليكن $t = e^z$ ، $z = \ln t$ ،

$$D_1 = d/dz = t \, d/dt \quad , \quad t^2 d^2/dt^2 = D_1(D_1 - 1)$$

فيأخذ النظام الشكل

$$D_1^2 x + 2y = 0 \quad (1)$$

$$-2x + D_1^2 y = 0 \quad (2)$$

تحذف y من (1)، (2) فيكون لدينا

$$(D_1^4 + 4)x = 0 \Rightarrow [(D_1^2 + 2)^2 - 4D_1^2]x = 0$$

وتكون المعادلة المساعدة

$$(m^2 - 2m + 2)(m^2 + 2m + 2) = 0$$

وتكون الجذور هي

$$m = 1 \pm i, -1 \pm i$$

ويكون الحل العام

$$x = e^z (c_1 \cos z + c_2 \sin z) + e^{-z} (c_3 \cos z + c_4 \sin z) \quad (3)$$

$$D_1 x = e^z [(c_1 + c_2) \cos z + (c_2 - c_1) \sin z] \\ + e^{-z} [(c_4 - c_3) \cos z - (c_3 + c_4) \sin z]$$

$$D_1^2 x = 2e^z (c_2 \cos z - c_1 \sin z) + 2e^{-z} (c_3 \sin z - c_4 \cos z)$$

بالتعويض عن $D_1^2 x$ في (1) نحصل على

$$y = e^z (c_1 \sin z - c_2 \cos z) + e^{-z} (c_4 \cos z - c_3 \sin z) \quad (4)$$

وحيث أن $t = e^z$ ، $\ln t = z$ ، ومن (3)، (4) نحصل على الحل وهو

$$x = t[c_1 \cos \ln t + c_2 \sin \ln t] + t^{-1}[c_3 \cos \ln t + c_4 \sin \ln t]$$

$$y = t[c_1 \sin \ln t - c_2 \cos \ln t] + t^{-1}[c_4 \cos \ln t - c_3 \sin \ln t]$$

مثال (٣): حل النظام

$$dx/dt = ny - mz \quad (1)$$

$$dy/dt = lz - nx \quad (2)$$

$$dz/dt = mx - ly \quad (3)$$

بضرب (1)، (2)، (3) في x^2 و y^2 و z^2 على الترتيب والجمع

$$2x \frac{dx}{dt} + 2y \frac{dy}{dt} + 2z \frac{dz}{dt} = 0$$

$$\frac{d}{dt}(x^2 + y^2 + z^2) = 0 \Rightarrow x^2 + y^2 + z^2 = c_1 \quad (4)$$

بضرب (1) ، (2) ، (3) في $2lx$ ، $2my$ ، $2mz$ والجمع على الترتيب نحصل على

$$2lx \frac{dx}{dt} + 2my \frac{dy}{dt} + 2mz \frac{dz}{dt} = 0$$

$$\frac{d}{dt}(lx^2 + my^2 + mz^2) = 0$$

$$lx^2 + my^2 + mz^2 = c_2 \quad (5)$$

بضرب (1) ، (2) ، (3) لى n ، m ، l على الترتيب والجمع

$$l \frac{dx}{dt} + m \frac{dy}{dt} + n \frac{dz}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt}(lx + my + nz) = 0$$

$$lx + my + nz = c_3 \quad (6)$$

ويكون حل النظام معطى بالمعادلات (4) ، (5) ، (6) حيث c_1 ، c_2 ، c_3 ثوابت اختيارية.

٩-٤ طريقة المصفوفات:

ان طريقة الحذف السابق شرحها تصبح صعبة إذا زاد عدد المتغيرات غير المستقلة. ولذلك نلجأ لطريقة المصفوفات والتي يمكن تعميمها إلى n من المعادلات.

ولغرض السهولة، سوف نشرح الطريقة لنظام متجانس على الصورة

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \\ \dot{x}_2 &= a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \end{aligned} \quad , \quad \frac{d}{dt} \text{ والنقطة العلوية تعنى} \quad (1)$$

نبحث حلاً لهذا النظام على الصورة:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 e^{\lambda t} \\ A_2 e^{\lambda t} \end{bmatrix} \quad (2)$$

حيث A_1 ، A_2 ، λ اعداداً ثابتة يراد تعيينها بشرط أن $x_1 = A_1 e^{\lambda t}$ ، $x_2 = A_2 e^{\lambda t}$ تحقق النظام (1). بتعويض (2) في (1) نجد أن λ ، A_1 ، A_2 يجب أن يحققوا المعادلات

$$A_1 \lambda e^{\lambda t} = a_{11} A_1 e^{\lambda t} + a_{12} A_2 e^{\lambda t}$$

$$A_2 \lambda e^{\lambda t} = a_{21} A_1 e^{\lambda t} + a_{22} A_2 e^{\lambda t}$$

وبالقسمة على $e^{\lambda t}$ ونعيد ترتيب الحدود نحصل على النظام المكافئ

$$\begin{aligned} (a_{11} - \lambda) A_1 + a_{12} A_2 &= 0 \\ a_{21} A_1 + (a_{22} - \lambda) A_2 &= 0 \end{aligned} \quad (3)$$

يتكون النظام (3) من معادلتين جبريتين فقط وثلاثة مجاهيل هي λ ، A_1 ، A_2 ، وعلى ذلك يمكن حل هذا النظام كالتالي :

حيث أن النظام نظام متجانس في الثابتين A_1 ، A_2 . وعادة نبحث عن الحل غير الصفري. لأن الحل $(A_1, A_2) = (0, 0)$ يعطي الحل الصفري $x_1(t) = 0$ ، $x_2(t) = 0$ للنظام (1) وبالتالي فإن (A_1, A_2) يجب أن يختلفان عن الصفر. ونعرف أن النظام المتجانس للمعادلات الجبرية يكون له حل غير صفري إذا وفقط إذا كان محدد المعاملات يساوي الصفر وفي حالة النظام (3)، أي يتحقق وجود حل $(A_1, A_2) \neq (0, 0)$ إذا وفقط إذا كان

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \quad (4)$$

أي أن

$$\lambda^2 - (a_{11} + a_{22})\lambda + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} = 0 \quad (4)'$$

تعريف: تسمى المعادلة (4) بأنها المعادلة المميزة للنظام (1) وتسمى جذورها بالجذور المميزة (characteristic roots) أو القيم المميزة eigenvalues للنظام (1)

ويكون من المفيد للقارئ أن يلاحظ عند هذه النقطة ان المحدد في (4) نحصل عليه من المحدد

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

وهو معاملات النظام (1) بطرح λ من القطر الرئيسي. كما تسمى (4) بالمعادلة المميزة للمصفوفة

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \quad (5)$$

ليكن λ_1, λ_2 جذران للنظام (1)، إذا استبدلت λ في (3) بالقيمة الذاتية فيكون للنظام (3) حلا غير صفري (A_1, A_2) . وبتعويض عن قيم A_1, A_2 في (2) نحصل على حل غير صفري للنظام (1). إذا كان للمعادلة (4') جذرين مختلفين ($\lambda_1 \neq \lambda_2$) فان نحصل على الحل غير الصفري للنظام (1) أحدهما عند $\lambda = \lambda_1$ والآخر عند $\lambda = \lambda_2$. وعلى ذلك يكون هذان الحلان مستقلين خطياً. ومن الجهة الأخرى إذا لم يكن للمعادلة (4') جذران مختلفان (أي إذا كان $\lambda_1 = \lambda_2$) فان الطريقة السابقة تعطي (عموماً) حلاً واحداً للنظام (1).

وعلى ذلك نحتاج إلى حل ثان مستقل خطياً للنظام (1).

في هذه الحالة نأخذ الحل الثانى المستقل خطياً للنظام (1) على الصورة

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (a_1 t + b_1) e^{\lambda_1 t} \\ (a_2 t + b_2) e^{\lambda_1 t} \end{bmatrix} \quad (6)$$

وهذا ممكن دائماً . والامثلة التالية توضح للطريقة.

مثال (١): اوجد الحل العام للنظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= 2x_1 + x_2 \\ \dot{x}_2 &= -3x_1 + 6x_2 \end{aligned} \quad (7)$$

الحل: نبحث عن حل للنظام (7) على الصورة

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 e^{\lambda_1 t} \\ A_2 e^{\lambda_2 t} \end{bmatrix} \quad (8)$$

وعلى ذلك للحصول على λ يجب ان يوجد جنر المعادلة المميزة (لاحظ أن $a_{11}=2$ ، $a_{12}=1$ ، $a_{21}=-3$ ، $a_{22}=6$)

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 \\ -3 & 6-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 8\lambda + 15 = 0$$

وتكون الجذور المميزة هي $\lambda_1=3, \lambda_2=5$. عندما $\lambda=\lambda_1=3$ فإن الثابتين A_1, A_2 للحل (8) يجب ان يحققا المعادلة المتجانسة (3) أى

$$\begin{aligned} -A_1 + A_2 &= 0 \\ -3A_1 + 3A_2 &= 0 \end{aligned} \Rightarrow A_1 = A_2$$

باختيار $A_1 = A_2 = 1$ فيكون الحل هو

$$\begin{bmatrix} e^{3t} \\ e^{3t} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{3t} \quad (9)$$

[من الواضح أى حل آخر غير صفري لهذا النظام مثلا $A_1 = A_2 = 2$ سوف يعطى حلا آخر غير مستقل مع الحل (9)]. عندما $\lambda=5$ فإن النظام (3) يأخذ الصورة

$$\begin{aligned} -3A_1 + A_2 &= 0 \\ -3A_1 + A_2 &= 0 \end{aligned} \Rightarrow A_2 = 3A_1$$

وباختيار $A_1 = 1$ فإن $A_2 = 3$ ونحصل على حل النظام (7) وهو

$$\begin{bmatrix} e^{5t} \\ 3e^{5t} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} e^{5t} \quad (10)$$

وعلى ذلك يكون الحلان (9)، (10) للنظام (7) مستقلين خطيا ويكون الحل العام للنظام (7) هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} e^{3t} \\ e^{3t} \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} e^{5t} \\ 3e^{5t} \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} x_1 &= c_1 e^{3t} + c_2 e^{5t} \\ x_2 &= c_1 e^{3t} + 3c_2 e^{5t} \end{aligned}$$

مثال (٢): اوجد الحل العام للنظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= 2x_1 - x_2 \\ \dot{x}_2 &= 9x_1 + 2x_2 \end{aligned} \quad (11)$$

الحل: المعادلة المميزة للنظام (11) هي

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ 9 & 2-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 4\lambda + 13 = 0$$

ويكون الجذران المميزان $\lambda_1 = 2+3i$ ، $\lambda_2 = 2-3i$

عندما $\lambda_1 = 2+3i$ فإن الثابتين A_2 ، A_1 للحل (8) يحققان النظام المتجانس (3) مع $a_{11}=2$ ، $a_{12}=-1$ ، $a_{21}=9$ ، $a_{22}=2$ ، $\lambda=2+3i$ وبالتالي

$$-3iA_1 - A_2 = 0$$

$$9A_1 - 3iA_2 = 0 \Rightarrow A_2 = 3iA_1$$

باختبار $A_1 = 1$ فإن $A_2 = -3i$ وبالتالي فإن

$$\begin{bmatrix} e^{(2+3i)t} \\ -3ie^{(2+3i)t} \end{bmatrix} \quad (12)$$

هو حل للنظام (11). عندما $\lambda_2 = 2-3i$ فإن الثابتين A_2 ، A_1 يحققان النظام المتجانس (3) مع $\lambda=2-3i$ ، $a_{22}=2$ ، $a_{21}=9$ ، $a_{12}=-1$ ، $a_{11}=2$ أى أن

$$3iA_1 - A_2 = 0$$

$$9A_1 + 3iA_2 = 0 \Rightarrow A_2 = 3iA_1$$

باعتبار $A_1=1$ فيكون $A_2=3i$ وبالتالي

$$\begin{bmatrix} e^{(2-3i)t} \\ 3ie^{(2-3i)t} \end{bmatrix} \quad (13)$$

هو حلاً آخر للنظام (11). وبالتالي يكون الحلان (12)، (13) للنظام (11) مستقلين خطياً وبالتالي يكون حل النظام (11) هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} e^{(2+3i)t} \\ -3ie^{(2+3i)t} \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} e^{(2-3i)t} \\ 3ie^{(2-3i)t} \end{bmatrix} \quad (14)$$

حيث c_1, c_2 ثابتان اختياريان.

ملحوظة (١): باستخدام المتطابقة $e^{a+ib} = e^a (\cos b + i \sin b)$

فإنه يمكن كتابة الحل (14) على الصورة

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} &= c_1 \begin{bmatrix} e^{2t} \cos 3t + ie^{2t} \sin 3t \\ -3ie^{2t} \cos 3t + 3e^{2t} \sin 3t \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} e^{2t} \cos 3t - ie^{2t} \sin 3t \\ 3ie^{2t} \cos 3t + 3e^{2t} \sin 3t \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} (c_1 + c_2)e^{2t} \cos 3t + i(c_1 - c_2)e^{2t} \sin 3t \\ 3(c_1 + c_2)e^{2t} \sin 3t - 3i(c_1 - c_2)e^{2t} \cos 3t \end{bmatrix} \end{aligned}$$

بوضع $C_1 = c_1 + c_2$ ، $C_2 = i(c_1 - c_2)$ نجد أن

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_1 e^{2t} \cos 3t + C_2 e^{2t} \sin 3t \\ 3C_1 e^{2t} \sin 3t - 3C_2 e^{2t} \cos 3t \end{bmatrix}$$

حيث C_1, C_2 ثابتان اختياريان.

ملحوظة (٢): بمقارنة الحلين (12)، (13) للنظام (11) نلاحظ أحد الحلين مرافق للحل الآخر. وهذا ما يحدث عندما تكون الجذور المميزة مترافقة ومعاملات النظام أعداداً حقيقية.

مثال (٣): اوجد الحل العام للنظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= x_2 \\ \dot{x}_2 &= -x_1 + 2x_2 \end{aligned} \quad (15)$$

الحل: المعادلة المميزة للنظام (15) هي

$$\begin{bmatrix} -\lambda & 1 \\ -1 & 2-\lambda \end{bmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 2\lambda + 1 = 0$$

ويكون الجذران المميزان هما $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$. وبالتالي الثابتان A_1, A_2 للحل (8) يحقق النظام المتجانس (3) مع

$$a_{11} = 0, \quad a_{12} = 1, \quad a_{21} = 1, \quad a_{22} = 2, \quad \lambda = 1$$

$$\begin{aligned} -A_1 + A_2 &= 0 \\ -A_1 + A_2 &= 0 \end{aligned} \Rightarrow A_1 = A_2$$

باعتبار $A_1 = A_2 = 1$ فيكون الحل

$$\begin{bmatrix} e^t \\ e^t \end{bmatrix} \quad (16)$$

وحيث أن الجذرين المميزين متساويان، فإننا نبحث عن حل ثان مستقل خطياً للنظام (15) على الصورة (6) أي

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (a_1 t + b_1) e^t \\ (a_2 t + b_2) e^t \end{bmatrix} \quad (17)$$

حيث a_1, a_2, b_1, b_2 ثوابت يراد تعيينها بحيث أن (17) يكون حلاً للنظام (15) أي مستقل خطياً عن (16). بتعويض $x_1 = (a_1 t + b_1) e^t$ ، $x_2 = (a_2 t + b_2) e^t$ في (15) نحصل على

$$a_1 e^t + (a_1 t + b_1) e^t = (a_2 t + b_2) e^t$$

$$a_2 e^t + (a_2 t + b_2) e^t = -(a_1 t + b_1) e^t + 2(a_2 t + b_2) e^t$$

بالقسمة على e^t وبمساواة المعاملات لقوى t في الطرفين نجد أن

$$\begin{aligned} a_1 + b_1 &= b_2 & , & & a_1 &= a_2 \\ a_2 + b_2 &= -b_1 + 2b_2 & , & & a_2 &= -a_1 + 2a_2 \end{aligned} \quad (18)$$

[يلاحظ أن المعادلتين الأخيرتين مكافئتان للمعادلتين الأولىين]

$$a_1 + b_1 = b_2 \quad , \quad a_1 = a_2$$

والآن أي اختيار b_2 ، a_2 ، b_1 ، a_1 الذي يحقق (19) يعطى حلاً يكون مستقلاً خطياً عن (16) يكون مقبولا.

$$\text{فمثلاً اختيار } a_1 = a_2 = 1 \quad , \quad b_1 = 0 \quad , \quad b_2 = 1$$

نحصل على الحل

$$\begin{bmatrix} te' \\ (t+1)e' \end{bmatrix} \quad (20)$$

والذي يكون مستقلاً خطياً عن (15) ويكون الحل العام هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} e' \\ e' \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} te' \\ (t+1)e' \end{bmatrix}$$

أي أن

$$x_1 = c_1 e' + c_2 t e' \quad , \quad x_2 = c_1 e' + c_2 (t+1) e'$$

حيث c_1 ، c_2 ثابتان اختياريان.

ملحوظة (٣): النظام الذي له جذر مكرر قد يكون له حلان مستقلان في الصورة (8) كما في المثال التالي. وهذا يكون صحيحاً أيضاً للنظام الخطي المتجانس في أكثر من متغيرين تابعين.

مثال (٤): اوجد الحل العام للنظام

$$\dot{x}_1 = x_1 \quad , \quad \dot{x}_2 = x_2 \quad (21)$$

الحل: المعادلة المميزة للنظام (21) هي

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 \\ 0 & 1-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 2\lambda + 1 = 0 \Rightarrow (\lambda - 1)^2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = 1$$

وبالتالى فإن الثابتين A_1 ، A_2 للحل (8) تحققان النظام (3) مع $\lambda = 1$ ،

$$a_{11} = 1 \quad , \quad a_{12} = 0 \quad , \quad a_{21} = 0 \quad , \quad a_{22} = 1$$

أى لن

$$0A_1 + 0A_2 = 0$$

$$0A_1 + 0A_2 = 0$$

حيث A_1 ، A_2 ثابتان اختياريان .

باختيار أولا $A_2 = 0$ ، $A_1 = 1$ ثم $A_2 = 1$ ، $A_1 = 0$ نحصل على الحلين المستقلين

$$\begin{bmatrix} e' \\ 0 \end{bmatrix} , \begin{bmatrix} 0 \\ e' \end{bmatrix}$$

ويكون الحل العام للنظام (21) هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} e' \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 0 \\ e' \end{bmatrix}$$

أى

$$x_1 = c_1 e' , \quad x_2 = c_2 e'$$

مثال (٥): اوجد الحل العام للنظام

$$\dot{x}_1 = 5x_1 + 2x_2 + 2x_3$$

$$\dot{x}_2 = 2x_1 + 2x_2 - 4x_3$$

$$\dot{x}_3 = 2x_1 - 4x_2 + 2x_3$$

(22)

الحل: نبحث عن حل للنظام (22) على الصورة

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 e^{\lambda t} \\ A_2 e^{\lambda t} \\ A_3 e^{\lambda t} \end{bmatrix} \quad (23)$$

باتباع نفس الطريقة السابقة تكون المعادلة المميزة هي

$$\begin{vmatrix} 5-\lambda & 2 & 2 \\ 2 & 2-\lambda & -4 \\ 2 & -4 & 2-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^3 - 9\lambda^2 + 108 = 0$$

وتكون الجذور المميزة $\lambda = -3$ ، $\lambda_2 = \lambda_3 = 6$.

عندما $\lambda = -3$ فإن الثوابت A_1 ، A_2 ، A_3 تحقق النظام المتجانس

$$\begin{cases} 8A_1 + 2A_2 + 2A_3 = 0 \\ 2A_1 + 5A_2 - 4A_3 = 0 \\ 2A_1 - 4A_2 + 5A_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 4A_1 + A_2 + A_3 = 0 \\ 2A_1 + 5A_2 - 4A_3 = 0 \end{cases}$$

باختيار $A_3 = 1$ نحصل على $A_2 = 1$ ، $A_1 = -\frac{1}{2}$. ويكون احد الحلول هو

$$\begin{bmatrix} -\frac{1}{2}e^{-3t} \\ e^{-3t} \\ e^{-3t} \end{bmatrix} \quad (24)$$

عندما $\lambda = 6$ فإن A_1 ، A_2 ، A_3 تحققان النظام المتجانس

$$\begin{cases} -A_1 + 2A_2 + 2A_3 = 0 \\ 2A_1 - 4A_2 - 4A_3 = 0 \\ 2A_1 - 4A_2 - 4A_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow A_1 + 2A_2 + 2A_3 = 0 \quad (25)$$

باختيار $A_3 = 1$ ، $A_2 = 1$ نحصل على $A_1 = 4$ وبذلك يكون

$$\begin{bmatrix} 4e^{6x} \\ e^{6x} \\ e^{6x} \end{bmatrix} \quad (26)$$

هو الحل الثانى للنظام (22). ومن وجهة النظر الأخرى باختيار $A_2 = 2$ ،
 $A_1 = 1$ نحصل على $A_3 = 0$ وبالتالى

$$\begin{bmatrix} 2e^{6x} \\ e^{6x} \\ 0 \end{bmatrix} \quad (27)$$

يعطى الحل الثالث للنظام (22). ولنتأكد أن الحلول (24) ، (26) ، (27) ،
 مستقلة خطية نوجد الـرونسكى للحلول الثلاثة

$$\begin{vmatrix} -\frac{1}{2}e^{-3x} & 4e^{6x} & 2e^{6x} \\ e^{6x} & e^{6x} & e^{6x} \\ e^{6x} & e^{6x} & 0 \end{vmatrix} = e^{9x} \begin{vmatrix} -\frac{1}{2} & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \frac{9}{2}e^{9x} \neq 0$$

والذى يثبت أن الحلول الثلاثة مستقلة خطيا وعلى ذلك يكون الحل العام

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} -\frac{1}{2}e^{-3x} \\ e^{-3x} \\ e^{-3x} \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 4e^{6x} \\ e^{6x} \\ e^{6x} \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} 2e^{6x} \\ e^{6x} \\ 0 \end{bmatrix}$$

أى

$$x_1 = -\frac{1}{2}e^{-3x} + 4c_2e^{6x} + 2c_3e^{6x}$$

$$x_2 = c_1e^{-3x} + c_2e^{6x} + c_3e^{6x}$$

$$x_3 = c_1e^{-3x} + c_2e^{6x}$$

ملحوظة (٤): في المثال السابق كان لدينا الحلين الثاني والثالث طبقاً $\lambda_2 = \lambda_3 = 6$ وحصلنا على حلين مستقلين وإذا تعذر ذلك نبحث عن حل مستقل خطياً عن الحل الثاني على الصورة

$$(a_1 t + b_1)e^{6t}, \quad (a_2 t + b_2)e^{6t}, \quad (a_3 t + b_3)e^{6t}$$

ملحوظة (٦): يمكن تعميم هذه الطريقة للنظام من الرتبة النونية.

مثال (٦): اوجد الحل العام للنظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= x_2 - x_3 + x_4, & \dot{x}_2 &= -x_2 + x_4 \\ \dot{x}_3 &= x_3 - x_4, & \dot{x}_4 &= 2x_4 \end{aligned} \quad (32)$$

الحل: نبحث عن حل للنظام (32) على الصورة

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 e^{\lambda t} \\ A_2 e^{\lambda t} \\ A_3 e^{\lambda t} \\ A_4 e^{\lambda t} \end{bmatrix}$$

وتكون المعادلة المميزة هي

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 1 & -1 & 1 \\ 0 & -1-\lambda & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1-\lambda & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 2-\lambda \end{vmatrix} = 0$$

$$-\lambda(-1-\lambda)(1-\lambda)(2-\lambda) = 0$$

أى

وتكون الجذور المميزة هي

$$\lambda_1 = 0, \quad \lambda_2 = -1, \quad \lambda_3 = 1, \quad \lambda_4 = 2$$

عند $\lambda = 0$ فإن الثوابت A_1, A_2, A_3, A_4 تحقق النظام المتجانس

$$\left. \begin{array}{l} A_2 - A_3 + A_4 = 0 \\ -A_2 + A_4 = 0 \\ A_3 - A_4 = 0 \\ 2A_4 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow A_4 = A_3 = A_2 = 0$$

باختيار $A_1 \neq 0$ ويكون لدينا الحل

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (33)$$

عند $\lambda = -1$: فإن الثوابت A_4 ، A_3 ، A_2 ، A_1 تحقق النظام المتجانس

$$\left. \begin{array}{l} A_1 + A_2 - A_3 + A_4 = 0 \\ A_4 = 0 \\ 2A_3 - A_4 = 0 \\ 3A_4 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow A_4 = A_3 = 0, A_1 + A_2 = 0$$

باختيار $A_1 = 1$ يكون لدينا الحل

$$\begin{bmatrix} e^{-t} \\ -e^{-t} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (34)$$

عند $\lambda = 1$: الثوابت A_4 ، A_3 ، A_2 ، A_1 تحقق

$$\left. \begin{array}{l} -A_1 + A_2 - A_3 + A_4 = 0 \\ -2A_2 + A_4 = 0 \\ -A_4 = 0 \\ A_4 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow A_4 = A_2 = 0, A_1 + A_3 = 0$$

باختيار $A_1 = 1$ فيكون $A_3 = -1$ ويكون لدينا الحل

$$\begin{bmatrix} e' \\ 0 \\ -e' \\ 0 \end{bmatrix} \quad (35)$$

عند $\lambda = 2$: الثوابت A_1, A_2, A_3, A_4 تحقق النظام

$$\begin{cases} -2A_1 + A_2 - A_3 + A_4 = 0 \\ -3A_2 + A_4 = 0 \\ -A_3 - A_4 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -2A_1 + 7A_2 = 0 \\ A_4 = 3A_2 = -A_3 \end{cases}$$

باختيار $A_4 = 3, A_2 = 1, A_1 = \frac{7}{2}, A_3 = -3$ نجد أن

$$\begin{bmatrix} \frac{7}{2}e^{2x} \\ e^{2x} \\ -3e^{2x} \\ 3e^{2x} \end{bmatrix} \quad (36)$$

ويمكن التأكد من أن الحلول الأربعة مستقلة خطياً حيث الرونسكى لا يساوى الصفر.

ويكون الحل العام للنظام (32) هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} e^{-x} \\ -e^{-x} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} e' \\ 0 \\ -e' \\ 0 \end{bmatrix} + c_4 \begin{bmatrix} \frac{7}{2}e^{2x} \\ e^{2x} \\ -3e^{2x} \\ 3e^{2x} \end{bmatrix}$$

أى أن

$$x_1 = c_1 + c_2 e^{-x} + c_3 e' + \frac{7}{2} c_4 e^{2x}$$

$$x_2 = -c_2 e^{-t} + c_4 e^{2t}$$

$$x_3 = -c_3 e^{-t} - 3c_4 e^{2t}$$

$$x_4 = 3c_4 e^{2t}$$

٩-٥ المعادلات غير المتجانسة

نفترض أنه لدينا النظام الخطي

$$\underline{x}' = A\underline{x} + \underline{f}(t) \quad (1)$$

حيث A مصفوفة ثابتة من الرتبة $n \times n$ ، $\underline{f}(t)$ متجه دالة في t ، ولحل هذا النظام غير المتجانس توجد عدة طرق منها :

(أ) طريقة تغيير الثوابت : في هذه الطريقة توجد أولاً حل المعادلة المتجانسة

$\underline{x}' = A\underline{x}$ ثم تستبدل الثوابت بدوال في t . ونعوض في المعادلة (1) وتوجد هذه الدوال وسبق أن شرحنا ذلك .

(ب) طريقة المصفوفات : يمكن كتابة المعادلة (1) على الصورة

$$\underline{\tilde{x}}' = A_1 \underline{\tilde{x}} \quad (2)$$

حيث A_1 له صورة التجزئ $A_1 = \begin{bmatrix} A & : & B \\ \dots & & \dots \\ O & : & P \end{bmatrix}$ هو المتجه \underline{x} مع

مركبات مضافه . وطريقة حل النظام (1) سنوضحها بالأمثلة التالية وسوف نستخدم النظرية التالية :

نظرية : يمكن تجزئ المصفوفة A_1 إلى $\begin{bmatrix} A & : & B \\ \dots & & \dots \\ O & : & P \end{bmatrix}$ حيث A ، P

مصفوفتان مربعتان ، O مصفوفة صفرية فإن القيم الذاتية للمصفوفة A_1 يمكن الحصول عليها من A ، P .

وستقتصر دراستنا في هذا الباب على نظام ثنائي البعد

مثال (١) : حل النظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ليكن $x_3 = 1$ ونعتبر المتجه الموسع $\bar{x}_1 = [x_1 \ x_2 \ x_3]^T$ ، حيث T مدور

(transpose) المتجه \underline{x} وعلى ذلك يكون لدينا

$$\dot{x}_1 = 2x_1 + 2x_3, \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2 + x_3, \quad \dot{x}_3 = 0$$

وبالتالي يكون لدينا

$$\dot{\bar{x}} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & : & 2 \\ 1 & 1 & : & 1 \\ .. & .. & : & .. \\ 0 & 0 & : & 0 \end{bmatrix} \bar{x} = A_1 \bar{x}$$

والقيمة الذاتية للمصفوفة A_1 يمكن الحصول عليها من القيم الذاتية لكل من

$$[0], \quad \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix},$$

وهم $\lambda_1 = 1$ ، $\lambda_2 = 2$ ، $\lambda_3 = 0$ على الترتيب وتكون المتجهات الذاتية

المناظرة للمصفوفة A_1 هي

$$\underline{v}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

وبالتالي يكون حل النظام $\bar{x} = A_1 \bar{x}$ هو

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = c_1 e^{t'} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

وحيث ان النظام المعطى ثنائى البعد فإنه يمكن استخراجها من تلك ، وهذا النظام يجب ان يحتوى على ثابتين اختياريين فقط . ولكن من افتراضنا أن $x_3 = 1$ فإنه $x_3 = -c_3$ أى أن $c_3 = -1$ ويكون حل النظام هو

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 e^t \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

مثال (٢) : حل للنظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 4 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ e^{-t} \end{bmatrix}$$

الحل : ليكن $x_3 = e^{-t} \Leftrightarrow \dot{x}_3 = -e^{-t} = -x_3$ وعلى ذلك يكون النظام الموسع هو

$$\tilde{x} = \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = A_1 \tilde{x}$$

ولكن القيم الذاتية للمصفوفة $\begin{bmatrix} 5 & 4 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ هي $\lambda_1 = 4$ ، $\lambda_2 = 1$ والقيمة الذاتية للمصفوفة $[-1]$ هي $\lambda_3 = -1$ ويمكن الحصول على المتجهات الذاتية للمصفوفة A_1 كما يلى :

$$(i) \lambda_1 = 4 \Rightarrow (A_1 - \lambda_1 I) v_1 = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 \\ -1 & -4 & 1 \\ 0 & 0 & -5 \end{bmatrix} v_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow v_1 = [4 \ -1 \ 0]^T$$

نلاحظ أن $\begin{bmatrix} 4 \\ -1 \end{bmatrix}$ متجه ذاتى للمصفوفة A عندما $\lambda_1 = 4$.

$$(ii) \lambda_2 = 1 \Rightarrow (A_1 - \lambda_2 I) \underline{v}_2 = \begin{pmatrix} 4 & 4 & 0 \\ -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}_2 = [1 \ -1 \ 0]^T$$

حيث $[1 \ -1]^T$ متجه ذاتي للمصفوفة A عندما $\lambda_2 = 1$

$$(iii) \lambda_3 = -1 \Rightarrow (A_1 - \lambda_3 I) \underline{v}_3 = \begin{pmatrix} 6 & 4 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \underline{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}_3 = (2 \ -3 \ 5)$$

وبذلك يكون حل النظام المعطى هو

$$\underline{\bar{x}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = c_1 e^{4t} \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 e^{-t} \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

وحيث ان حل هذا النظام لابد ان يحتوى فقط على ثابتين اختياريين . فان هذا

الحل يعطى $x_3 = 5c_3 e^{-t}$ ولكن بافتراضنا $x_3 = e^{-t}$ وبالتالي فإن $c_3 = 1/5$

وبالتالى يكون حل النظام المعطى هو

$$\underline{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = c_1 e^{4t} \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \end{pmatrix} + c_2 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + e^{-t} \begin{pmatrix} 2/5 \\ -3/5 \end{pmatrix}$$

مثال (٣) : حل النظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sin t \\ 2 \cos t \end{bmatrix}$$

للحل ليكن $x_4 = \cos t$, $x_3 = \sin t$ وبالتالى $\dot{x}_4 = -x_3$, $\dot{x}_3 = x_4$.

ليكن $\underline{\bar{x}} = [x_1 \ x_2 \ x_3 \ x_4]^T$ فيكون لدينا

$$\underline{\dot{x}} = \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \\ \dot{x}_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = A_1 \underline{x}$$

وتكون القيم الذاتية للمصفوفة $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ هي $\lambda_1 = 2$ ، $\lambda_2 = -1$ والقيمة

للذاتية للمصفوفة $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ هي $\lambda_3 = i$ ، $\lambda_4 = -i$ وتكون المتجهات الذاتية

كما يلي

$$(i) \lambda_1 = -1 \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

نلاحظ أن $\begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix}^T$ هو متجه ذاتي للمصفوفة $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ عندما $\lambda_1 = -1$

$$(ii) \lambda_2 = 2 \Rightarrow \begin{bmatrix} -2 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 \end{bmatrix} \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

نلاحظ أن $\begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix}^T$ هو متجه ذاتي للمصفوفة $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ عندما $\lambda_2 = 2$

$$(iii) \lambda_3 = i \Rightarrow \begin{bmatrix} -i & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1-i & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -i & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -i \end{bmatrix} \underline{v}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \underline{v}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ i \\ -1 \end{bmatrix}$$

وبالتالي

$$\underline{x} = e^{it} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ i \\ -1 \end{bmatrix} = (\cos t + i \sin t) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ i \\ -1 \end{bmatrix}$$

يكون للنظام $\dot{\underline{x}} = A \underline{x}$ المتجهين الذاتيين المناظرين للقيمتين الذاتيتين i ، $-i$ هما

$$\underline{v}_3 = \begin{bmatrix} \cos t \\ 0 \\ -\sin t \\ -\cos t \end{bmatrix} , \quad \underline{v}_4 = \begin{bmatrix} \sin t \\ 0 \\ \cos t \\ -\sin t \end{bmatrix}$$

هما حلين مستقلين للنظام $\dot{\underline{x}} = A \underline{x}$ عندما $\lambda = \pm i$

وبالتالي يكون الحل العام للنظام الموسع هو

$$\underline{\tilde{x}} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = c_1 e^{-t} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 \begin{bmatrix} \cos t \\ 0 \\ -\sin t \\ -\cos t \end{bmatrix} + c_4 \begin{bmatrix} \sin t \\ 0 \\ \cos t \\ -\sin t \end{bmatrix}$$

وهذا يعطى بالمقارنة

$$x_3 = -c_3 \sin t + c_4 \cos t$$

$$x_4 = -c_3 \cos t - c_4 \sin t$$

$$x_3 = \sin t \Rightarrow c_3 = -1 , \quad x_4 = \cos t \Rightarrow c_4 = 0$$

وبالتالي يكون الحل العام للنظام المعطى

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = c_1 e^{-t} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\cos t \\ 0 \end{bmatrix}$$

حالة خاصة : إذا كانت $\underline{f}(t) = \underline{b}$ حيث \underline{b} متجه ثابت فإن الحل الخاص هو

$$\underline{x}_p = -A^{-1} \underline{b}$$

$$\underline{x} = \underline{x}_h - A^{-1}\underline{b}$$

مثال (٤) : حل النظام

$$\dot{\underline{x}} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \underline{x} + \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

وتكون القيم الذاتية والمتجهات الذاتية للمصفوفة $\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$ هي

$$\lambda_1 = 1, \quad \underline{v}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \lambda_2 = 2, \quad \underline{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ويكون حل المعادلة المتجانسة $\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$ هو

$$\underline{x}_h = c_1 e^t \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ويكون الحل الخاص هو

$$\underline{x}_p = -A^{-1} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

وبالتالي يكون الحل العام

$$\underline{x} = c_1 e^t \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

تمارين

أ - حل النظم التالية

1) $dy/dx = y$, $dz/dx = 2y + z$

2) $\frac{dx}{dt} = x - 2y$, $dy/dt = 5x + 3y$

3) $(5D + 4)y - (2D + 1)z = e^{-x}$, $(D + 8)y - 3z = 5e^{-x}$, $D = \frac{d}{dx}$

4) $\frac{dx}{dt} - y = t$, $dy/dt + x = 1$

5) $\frac{dx}{dt} + x - y = e^t$, $dy/dt + y - x = 0$

6) $(D - 17)y + (2D - 8)z = 0$, $(13 - 53D)y - 2z = 0$

7) $\frac{d^2x}{dt^2} + 16x - 6\frac{dy}{dt} = 0$, $6\left(\frac{dx}{dt}\right) + \frac{d^2y}{dt^2} + 18x = 0$

8) $\frac{dx}{dt} = 2y$, $dy/dt = 2z$, $dz/dt = 2x$

9) $(D + 1)y = z + e^x$, $(D + 1)z = y + e^x$, $D = \frac{d}{dx}$

10) $(D^2 + 5)y - 4z = -36\cos 7x$, $y + D^2z = 99\cos 7x$, $D = \frac{d}{dx}$

11) $\frac{d^2x}{dt^2} = A - \omega\frac{dy}{dt}$, $\frac{d^2y}{dt^2} = \omega\frac{dx}{dt}$, ω, A ثابتان

ب - اوجد حل النظم التالية باستخدام المصفوفات

1- $\dot{x}_1 = 4x_1 + 2x_2$

$\dot{x}_2 = -3x_1 + x_2$

2- $\dot{x}_1 = 4x_1 - 2x_2$

$\dot{x}_2 = x_1 + x_2$

$$3- \dot{x}_1 = 3x_1 - 2x_2$$

$$\dot{x}_2 = 2x_1 - x_2$$

$$5- \dot{x}_1 = 3x_1 - 2x_2$$

$$\dot{x}_2 = 17x_1 - 7x_2$$

$$7- \dot{x}_1 = 4x_1 - 2x_2$$

$$\dot{x}_2 = x_1 + x_2$$

$$x_1(0) = 1, x_2(0) = 0$$

$$9- \dot{x}_1 = 2x_1$$

$$\dot{x}_2 = -3x_2$$

$$11- \dot{x}_1 = -x_2$$

$$\dot{x}_2 = 3x_1 + 4x_2$$

$$13- \dot{x}_1 = 2x_1 + x_2$$

$$\dot{x}_2 = -x_1 + x_3$$

$$\dot{x}_3 = x_1 + 3x_2 + x_3$$

$$15- \dot{x}_1 = 3x_1 + 2x_2 + 2x_3$$

$$\dot{x}_2 = x_1 + 4x_2 + x_3$$

$$\dot{x}_3 = -2x_1 - 4x_2 - x_3$$

$$17- \dot{x} = 2x + y$$

$$\dot{y} = x - 2y$$

$$\dot{z} = x + y - 5z$$

$$\dot{u} = 5z$$

$$4- \dot{x}_1 = -4x_1 + x_2$$

$$\dot{x}_2 = -x_1 - 2x_2$$

$$6- \dot{x}_1 = 3x_1 - 5x_2$$

$$\dot{x}_2 = 4x_1 - 5x_2$$

$$8- \dot{x}_1 = 3x_1 - 2x_2$$

$$\dot{x}_2 = 2x_1 - x_2$$

$$x_1(0) = -1, x_2(0) = 1$$

$$10- \dot{x}_1 = 4x_2$$

$$\dot{x}_2 = -x_1$$

$$12- \dot{x}_1 = -2x_1 + x_2$$

$$\dot{x}_2 = -x_1$$

$$14- \dot{x}_1 = 7x_1 + 4x_2 - 4x_3$$

$$\dot{x}_2 = 4x_1 - 8x_2 - x_3$$

$$\dot{x}_3 = -4x_1 - x_2 - 8x_3$$

$$16- \dot{x}_1 = 3x_1 - x_2$$

$$\dot{x}_2 = -x_1 + 2x_2 - x_3$$

$$\dot{x}_3 = -x_3 + 3x_3$$

$$x_1(0) = 1, x_2(0) = 0$$

$$x_3(0) = -1$$

$$18- \dot{x} = 2x - y$$

$$\dot{y} = x + 2y$$

$$\dot{z} = x + y - 3z$$

$$\dot{w} = 3y$$

(جـ) حل النظام $\underline{\dot{x}} = A\underline{x} + \underline{b}$ حيث

$$(i) \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(ii) \quad A = \begin{bmatrix} -9 & 2 & 6 \\ 5 & 0 & -3 \\ -16 & 4 & 11 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$(iii) \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(iv) \quad A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 7 \end{bmatrix}$$

$$(v) \quad A = \begin{bmatrix} -2 & -2 \\ 3 & 2 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = -\begin{bmatrix} 0 \\ 3 \end{bmatrix}$$

(د) حل النظام

$$\dot{x}_1 = x_2 + x_1 + 1, \quad \dot{x}_2 = 2x_1 + x_2 + 3$$

(هـ) حل النظام

$$(i) \quad \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} e^t \\ \cos t \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1.7 \end{bmatrix}$$

$$(ii) \quad \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos t \\ e^t \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$(iii) \quad \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} e^{2t} \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(iv) \quad \begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sin t \\ 0 \end{bmatrix}$$

الباب العاشر

تطبيقات على المعادلات التفاضلية الآتية من الرتبة الأولى (تطبيقات حيوية)

Applications on simultaneous differential equations

سنحاول التعرف في هذا الباب على كيفية تأثير العقاقير ودورها في الجسم
(Pharmacokinetics)

١-١٠ مقدمة: نتعرض هنا لدراسة تأثير العقاقير ودلالاتها على أجهزة الجسم مثل الجهاز الدورى للدم، الأنسجة، الخلايا، بلازما الدم، الحويصلات وغير ذلك.

سنعتبر أن لدينا n من الأوعية، $n = 1, 2, \dots$ ويمكن أن نحقق العقاقير في أى وعاء وننتبعه في الأوعية الأخرى عند الزمن $t = 0, T, 2T, 3T, \dots$ أو باستمرار.

ليكن $x_i(t)$ كمية العقار في الوعاء i عند الزمن t . سنفترض أن الكمية التي يمكن انتقالها من الوعاء i إلى الوعاء j ($i \neq j$) في الفترة $(t, t + \Delta t)$ هي $K_{ji}x_i(t)\Delta t + O(\Delta t)^2$ ويسمى K_{ji} معامل الانتقال (transfer) من الوعاء i إلى الوعاء j ويعطى التغير الكلى Δx_j عند الزمن Δt بالكمية الداخلة إلى الوعاء i من الأوعية الأخرى والتي تقل بالكمية الخارجة من الوعاء i إلى الأوعية الأخرى محتوية الوعاء O الذى يرمز إلى خارج النظام الذى يحتوى استهلاك العقاقير. فيكون لدينا

$$\Delta x_i = -\sum_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n K_{ij}x_i\Delta t + \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n K_{ji}x_j\Delta t + O(\Delta t)^2 \quad (1)$$

وعندما $\Delta t \rightarrow 0$ نحصل على

$$\frac{dx_i}{dt} = x_i \sum_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n K_{ij} + \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n K_{ji}x_j \quad (2)$$

$$= \sum_{j=1}^n K_{ji}x_j, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (3)$$

حيث نعرف

$$K_{ii} = -\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n K_{ij} \quad , \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (4)$$

ويمكن كتابة ذلك على الصورة

$$\frac{dX}{dt} = KX \quad (5)$$

حيث

$$X = \begin{bmatrix} x_1(t) \\ \vdots \\ x_n(t) \end{bmatrix}, K = \begin{bmatrix} K_{11} & K_{21} & \dots & K_{n1} \\ K_{12} & K_{22} & \dots & K_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ K_{1n} & K_{2n} & \dots & K_{nn} \end{bmatrix} \quad (6)$$

وإذا كان $X = Be^{\lambda t}$ حيث B مصفوفة عمود فإنه من (5)

$$\lambda Be^{\lambda t} = KBe^{\lambda t} \quad (7)$$

ومن هنا يمكن تحديد B . إذا كان

$$|K - \lambda I| = 0 \quad (8)$$

حيث I مصفوفة الوحدة. λ هي قيمة ذاتية للمصفوفة K . ونلاحظ أن جميع العناصر القطرية للمصفوفة K سالبة، وجميع العناصر غير القطرية غير سالبة وأن مجموع عناصر كل عمود أكبر من أو تساوى الصفر. ولهذه المصفوفة تكون الأجزاء الحقيقية للقيم الذاتية دائماً أقل من أو تساوى الصفر، وأن الجزء التخيلي يكون غير صفري فقط عندما تكون الأجزاء الحقيقية أقل من الصفر. وبالتالي إذا كان $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ هي القيم الذاتية

$$\text{Re}(\lambda_i) \leq 0, \quad (9)$$

لذا كان فقط $\text{Re}(\lambda_i) < 0$ فإن $\text{Im}(\lambda_i) \neq 0$.

وإذا حقن العقار (drug) بمعدل ثابت فيمكن تمثيله بمتجه العمود D الذي له مركبات D_1, D_2, \dots, D_n فإن (5) تصبح على الصورة

$$dX / dt = KX + D \quad (10)$$

تمثل المعادلتان (5)، (10) للمعادلات الأساسية لتحليل توزيع العقار (3) في نظام له n من الأوعية.

سنفترض أن كل القيم الذاتية $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ للمصفوفة K مختلفة فيمكن أن نكتب

$$K = YAY^{-1} \quad (11)$$

حيث Y هي مصفوفة $n \times n$ وأعمدتها هي المتجهات الذاتية المناظرة للقيم الذاتية λ_i ، A مصفوفة قطرية عناصر قطرها $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ وبذلك تؤول المعادلة (5) إلى

$$\frac{dX}{dt} = YAY^{-1}X \quad (12)$$

والذي حلها هو

$$X(t) = Ye^{At}Y^{-1}C \quad (13)$$

حيث C متجه عمود ثابت. ويمكن التحقق من ذلك لأن المعادلة (13) تعطى

$$\begin{aligned} \frac{dX}{dt} &= Y Ae^{At}Y^{-1}C = YA(Y^{-1}Y)e^{At}Y^{-1}C \\ &= (YAY^{-1})(Ye^{At}Y^{-1}C) = KX \end{aligned} \quad (14)$$

ويمكن الحصول على المصفوفة C بوضع $t=0$ في (13) فنجد أن

$$X(0) = Y I Y^{-1}C = C \quad (15)$$

ويكون حل النظام (5) محققا للشرط (15) هو

$$X(t) = Ye^{At}Y^{-1}X(0) \quad (16)$$

حيث تمثل $X(0)$ الحقنة الأولية initial injection

١٠-٢ حل نظام ذى تداوى مكرر

Solution of the system for repeated medication

ليكن $X(0)$ تعطى عند $0, T, 2T, 3T, \dots$ مباشرة بعد الجرعة الأولى يكون $X(0,0) = X(0)$. وخلال فترة الزمن الأولى T تتغير الجرعة طبقاً للعلاقة (16) وعند الزمن $T-0$ تكون الجرعة هي $Ye^{AT}Y^{-1}X(0)$. وعند الزمن T تعطى جرعة أخرى $X(0)$ وبالتالي يكون لدينا مباشرة بعد الجرعة الثانية

$$X(T+0) = Ye^{AT}Y^{-1}X(0) + X(0) \quad (17)$$

بالمثل مباشرة بعد الجرعة الثالثة

$$X(2T+0) = Ye^{2AT}Y^{-1}X(0) + Ye^{AT}Y^{-1}X(0) + X(0) \quad (18)$$

ومباشرة بعد الجرعة m^{th} يكون لدينا

$$\begin{aligned} X((m-1)T+0) &= Ye^{(m-1)AT}Y^{-1}X(0) + Ye^{(m-2)AT}Y^{-1}X(0) + \dots + X(0) \\ &= Y[e^{(m-1)AT} + e^{(m-2)AT} + \dots + I]Y^{-1}X(0) \\ &= Y((e^{mAT} - I)(e^{AT} - I)^{-1})Y^{-1}X(0) \end{aligned} \quad (19)$$

إذا كان t يقع بين mT و $(m-1)T$ فنجد أن

$$\begin{aligned} X(t) &= Ye^{AT}Y^{-1}X(0) + Ye^{A(t-T)}Y^{-1}X(0) + \dots + Ye^{A(t-(m-1)T)}Y^{-1}X(0) \\ &= Y[e^{AT} + e^{A(t-T)} + \dots + e^{A(t-(m-1)T)}]Y^{-1}X(0) \\ &= Ye^{A(t-(m-1)T)}(e^{mAT} - I)(e^{AT} - I)^{-1}Y^{-1}X(0) \end{aligned} \quad (20)$$

عندما $(m-1)T \leq t < mT$.

وكمية متوسط الجرعة خلال الفترات N الأولى تعطى بالمعادلة

$$(\bar{X})_N = \frac{1}{NT} \sum_{n=1}^N \int_{(n-1)T}^{nT} [Y e^{A(t-m-T)} (e^{mAT} - I)(e^{AT} - I)^{-1} Y^{-1} X(0)] dt$$

$$= \frac{1}{NT} \sum_{m=1}^N Y A^{-1} (e^{AT} - I)(e^{mAT} - I)(e^{AT} - I)^{-1} Y^{-1} X(0) \quad (21)$$

$$= \frac{1}{NT} Y A^{-1} (e^{AT} - I)(e^{AT} (e^{NAT} - I)(e^{AT} - I)^{-1} - NI) \times (e^{AT} - I)^{-1} Y^{-1} X(0) \quad (22)$$

والآن

$$e^{NAT} = \begin{bmatrix} e^{N\lambda_1 T} & \dots & 0 \\ \dots & e^{N\lambda_2 T} & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & e^{N\lambda_n T} \end{bmatrix} \quad (23)$$

وحيث أن كل القيم الذاتية $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ حقيقية وسالبة أو صفر أو مركبة ذات أجزاء حقيقية سالبة، فإنه من (20)، (21) عندما $N \rightarrow \infty$ تكون القيمة النهائية (limiting value) للمتغير \bar{X} عبارة عن

$$\frac{1}{T} Y A^{-1} (e^{AT} - I)(-I)(e^{AT} - I)^{-1} Y^{-1} X(0) = -\frac{1}{T} Y A^{-1} Y^{-1} X(0) \quad (24)$$

ومن (18)، (21) تكون للكمية في النظام بعد N جرعة هي

$$Y \begin{bmatrix} e^{N\lambda_1 T} - 1 & \dots & 0 \\ \dots & e^{N\lambda_2 T} - 1 & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & e^{N\lambda_n T} - 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (e^{\lambda_1 T} - 1)^{-1} & \dots & 0 \\ \dots & (e^{\lambda_2 T} - 1)^{-1} & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & (e^{\lambda_n T} - 1)^{-1} \end{bmatrix} \times$$

$$\times Y^{-1} X(0)$$

$$\times Y^{-1}X(0) \quad (25)$$

تَقْتَرِبُ مِنْ

$$Y^{-1}X(0) \quad (26)$$

وتكون قبل هذه الجرعة مباشرة تقترب من $X(0) - X(\infty)$.

حالة خاصة: إذا كان الحقن بمعدل ثابت يكون لدينا من (10)

(27)

ويكون حل للمعادلة (27) هو

(28)

أى لن

(29)

والحصول على الثابت F نضع $t = 0$ في (29) فنجد

وبالتالى

(30)

وعلى ذلك يكون الحل هو

$$\begin{aligned} X(t) &= -YA^{-1}Y^{-1}D + Ye^{At}Y^{-1}(X(0) + YA^{-1}Y^{-1}D) \\ &= (Ye^{At}Y^{-1} - YIY^{-1})YA^{-1}Y^{-1}D + Ye^{At}Y^{-1}X(0) \end{aligned}$$

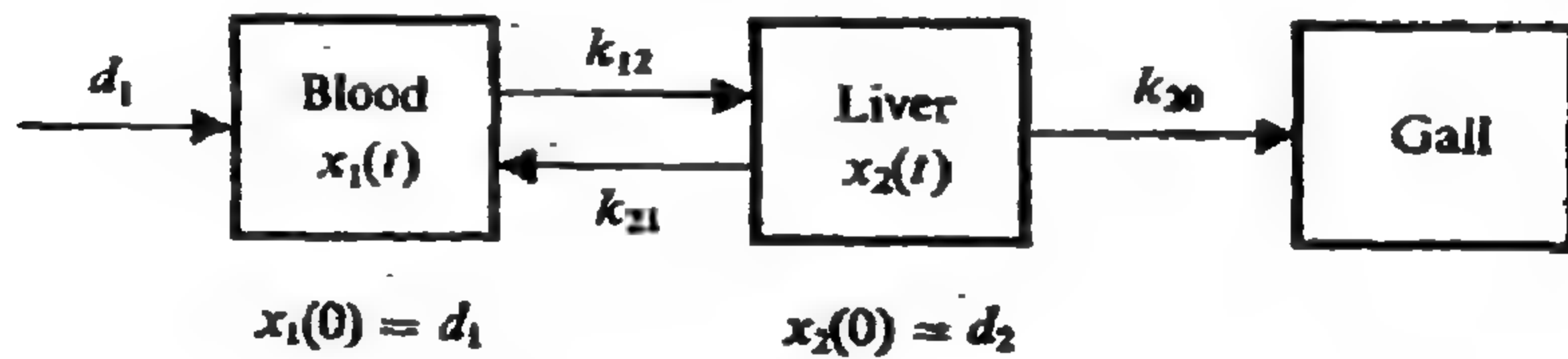
أى

$$X(t) = Y(e^{At} - I)A^{-1}Y^{-1}D + Ye^{At}Y^{-1}X(0) \quad (31)$$

١٠-٣ بعض الحالات الخاصة

(i) اختبار كبريت البروم (Brom-Sulphalien)

كبريت البروم هو مادة كيميائية تحقق في مجرى الدم. ومن خلال الدورة فإنه يمتص في الكبد. وتؤخذ عينات على فترات منتظمة لمعرفة كبريت البروم المترسب (residual). إذا كان الكبد سليماً فبعد 45 دقيقة يكون 5% من كبريت البروم موجوداً أما إذا لم يكن للكبد سليماً تماماً فإن هذه النسبة ترتفع. وهذا يساعد على تشخيص (diagnostic) حالة الكبد. وفي الحقيقة يمكن أن نقارن منحنى تركيز كبريت البروم لمريض ما مع منحنى آخر لشخص سليم



وتكون المعادلات التفاضلية الممثلة لذلك الاختبار هي

$$\begin{aligned} x_1' &= -k_{12}x_1(t) + k_{21}x_2(t), & x_1(0) &= d_1 \\ x_2' &= k_{12}x_1(t) - (k_{21} + k_{20})x_2(t), & x_2(0) &= d_2 \end{aligned} \quad (1)$$

ويكون لدينا

$$K = \begin{bmatrix} -k_{12} & k_{21} \\ k_{21} & -k_{21} - k_{20} \end{bmatrix}$$

وتكون القيم الذاتية هي جذور المعادلة

$$(k_{12} + \lambda)(k_{21} + k_{20} + \lambda) - k_{12}k_{21} = 0$$

ومنها نجد أن

$$\lambda_1 = -\gamma_1 = -\frac{1}{2}(k_{12} + k_{21} + k_{20}) - \Delta$$

$$\lambda_2 = -\gamma_2 = -\frac{1}{2}(k_{12} + k_{21} + k_{20}) + \Delta$$

$$\Delta = \sqrt{\frac{1}{4}(k_{12} + k_{21} + k_{20})^2 - k_{12}k_{20}} \quad \text{حيث}$$

والقيمتان الذاتيتان سالبتان وحقيقتان. بينما نجد

$$Y = \begin{bmatrix} -(\lambda_1 + k_{20}) & -(\lambda_2 + k_{20}) \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{bmatrix} \quad (3)$$

$$Y^{-1} = \frac{1}{k_{20}(\lambda_1 - \lambda_2)} \begin{bmatrix} \lambda_2 & \lambda_2 + k_{20} \\ -\lambda_1 & -(\lambda_1 + k_{20}) \end{bmatrix} \quad (4)$$

$$e^{At} = \begin{bmatrix} e^{-\gamma_1 t} & 0 \\ 0 & e^{-\gamma_2 t} \end{bmatrix} \quad (5)$$

وعلى ذلك فإن

$$Y e^{At} Y^{-1} = \frac{1}{\gamma_2 - \gamma_1} \begin{bmatrix} (\gamma_2 - k_{12})e^{-\gamma_1 t} + (k_{12} - \gamma_1)e^{-\gamma_2 t} & k_{21}(e^{-\gamma_1 t} - e^{-\gamma_2 t}) \\ k_{12}(e^{-\gamma_1 t} - e^{-\gamma_2 t}) & (k_{12} - \gamma_1)e^{-\gamma_1 t} + (\gamma_2 - k_{21})e^{-\gamma_2 t} \end{bmatrix} \quad (6)$$

حيث $\gamma_2 - k_{12} \geq 0$ ، $k_{12} - \gamma_1 \geq 0$ ، $\gamma_2 - \gamma_1 > 0$ وباستخدام (4) نحصل على

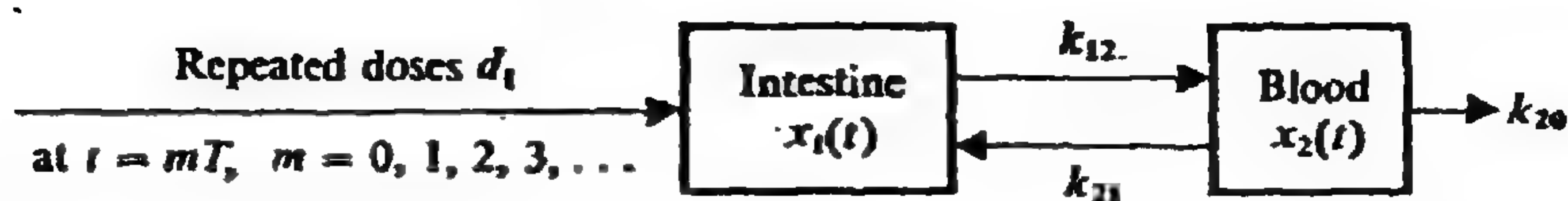
$$x_1(t) = \frac{d_1}{\gamma_2 - \gamma_1} \{ (\gamma_2 - k_{12})e^{-\gamma_1 t} + (k_{12} - \gamma_1)e^{-\gamma_2 t} \}$$

$$x_2(t) = \frac{d_2}{\gamma_2 - \gamma_1} (e^{-\gamma_1 t} - e^{-\gamma_2 t}) \quad (7)$$

(ii) تكرار الحقن بالبنسلين

Two-compartment system – Repeated Penicillin Application

المعادلات (1-6) تكون محققة في هذا المثال حيث



من البند (1) يكون لدينا

$$\begin{aligned}
 X(t) &= \begin{bmatrix} -(\lambda_1 + k_{20}) & -(\lambda_2 + k_{20}) \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{-\gamma_1(t-m-T)} & 0 \\ 0 & e^{-\gamma_2(t-m-T)} \end{bmatrix} \times \\
 &\times \begin{bmatrix} e^{-m\gamma_1 T} - 1 & 0 \\ 0 & e^{-m\gamma_2 T} - 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (e^{-\gamma_1 T} - 1)^{-1} & 0 \\ 0 & (e^{-\gamma_2 T} - 1)^{-1} \end{bmatrix} \\
 &\times \frac{1}{k_{20}(\lambda_1 - \lambda_2)} \begin{bmatrix} \lambda_1 & \lambda_2 + k_{20} \\ -\lambda_1 & -(\lambda_1 + k_{20}) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 \\ 0 \end{bmatrix} \\
 &= \frac{1}{k_{20}(\lambda_1 - \lambda_2)} \begin{bmatrix} -\lambda_1 + k_{20} & -(\lambda_2 + k_{20}) \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{bmatrix} \times \\
 &\times \begin{bmatrix} e^{-\gamma_1(t-m-T)}(e^{-m\gamma_1 T} - 1)(e^{-\gamma_1 T} - 1)^{-1} & 0 \\ 0 & e^{-\gamma_2(t-m-T)}(e^{-m\gamma_2 T} - 1)(e^{-\gamma_2 T} - 1)^{-1} \end{bmatrix} \\
 &\times \begin{bmatrix} \lambda_2 & \lambda_2 + k_{20} \\ -\lambda_1 & -(\lambda_1 + k_{20}) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (8)
 \end{aligned}$$

عندما $(m-1)T \leq t < mT$

Diabetes mellitus

(iii) مرض البول السكري

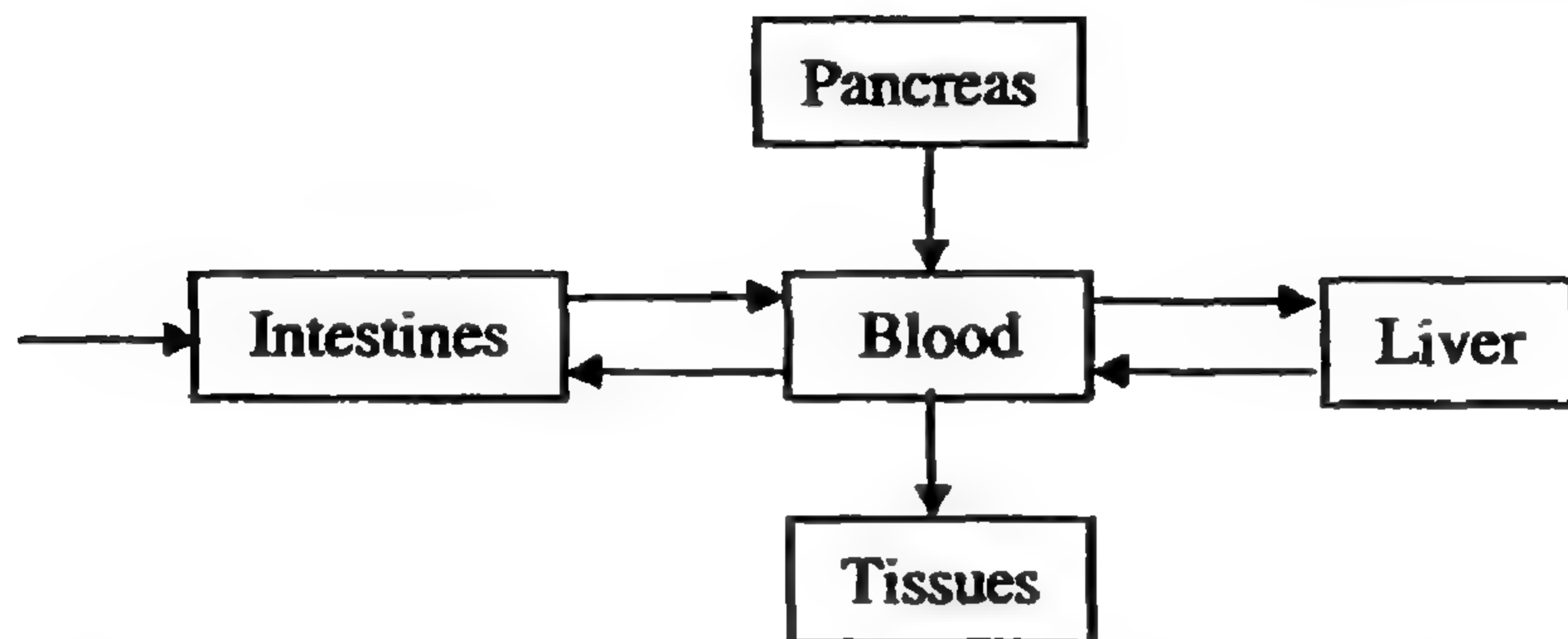
يعين نموذج لمرضى البول السكري بالاعتبارات التالية:

(i) الخبز الذي يأكله المريض يعطى جلوكوز للجهاز الهضمي ومنه يذهب إلى الدم. والسكر من الدم يمكن أن يذهب إلى الجهاز الهضمي حين سريانه.

(ii) سكر الجلوكوز الزائد يخزن في الكبد كجليكوجين (glycogen) (النشا الحيوانى) وعندما يحتاج الدم إلى جلوكوز يمكن أن يستخلصه من الكبد ويعطيه إلى الدم (كوعاء)

(iii) يفرز البنكرياس (Pancreas) الأنسولين إلى الدم. وهذا الأنسولين ضرورى للتمثيل الغذائى فى الأنسجة.

(iv) ويمكن أن يحقن الجلوكوز فى الجهاز الهضمى أو مجرى الدم. كما يحقن الأنسولين فى مجرى الدم.



نعتبر الآن تركيز الجلوكوز والأنسولين وليكن C_g ، C_i هما الزيادة فى التركيز (excess of concentration) لكل من الجلوكوز والأنسولين على الترتيب عند الزمن t أعلى من قيم اتزانهما. فيكون لدينا المعادلة التفاضلية.

$$\frac{dC_g}{dt} = -m_1 C_g - m_2 C_i + G(t) \quad (9)$$

$$\frac{dC_i}{dt} = -m_3 C_i - m_4 C_g + I(t) \quad (10)$$

حيث $m_1, m_2, m_3, m_4 > 0$ للأسباب التالية:

(i) إذا وجدت زيادة فى الجلوكوز فإنه يختفى فى الكبد والأنسجة وبالتالي $m_1 > 0$.

(ii) إذا وجدت زيادة فى الأنسولين فإنه يساعد فى التمثيل الغذائى للجلوكوز لبعض الأنسجة وبالتالي $m_2 > 0$.

(iii) إذا وجدت زيادة في الجلوكون فإن البنكرياس يفرز الانسولين وبالتالي $m_4 > 0$.

(iv) إذا وجدت زيادة في الانسولين فإنها تؤول إلى الاختفاء وبالتالي $m_3 > 0$

ومن (9)، (10) نحصل على

$$\frac{d^2 C_s}{dt^2} + 2\alpha \frac{dC_s}{dt} + w_0^2 C_s = S_1(t) \quad (11)$$

$$\frac{d^2 C_i}{dt^2} + 2\alpha \frac{dC_i}{dt} + w_0^2 C_i = S_2(t) \quad (12)$$

حيث

$$2\alpha = m_1 + m_3 \quad (13)$$

$$w_0^2 = m_1 m_3 + m_2 m_4 \quad (14)$$

$$S_1(t) = m_3 G - m_2 I + \frac{dG}{dt} \quad (15)$$

$$S_2(t) = m_1 I + m_4 G + \frac{dI}{dt} \quad (16)$$

ومن (11)، (12) نحصل على

$$C_s = e^{-\alpha t} (A_1 \cos wt + A_2 \sin wt) + \frac{e^{-\alpha t}}{w} \left[\sin wt \int_0^t e^{\alpha u} \cos(wu) S_1(u) du - \cos wt \int_0^t e^{\alpha u} \sin(wu) S_1(u) du \right] \quad (17)$$

$$C_i = e^{-\alpha t} (A_3 \cos wt + A_4 \sin wt) + \frac{e^{-\alpha t}}{w} \left[\sin wt \int_0^t e^{-\alpha u} \cos(wu) S_2(u) du - \cos wt \int_0^t e^{-\alpha u} \sin(wu) S_2(u) du \right] \quad (18)$$

حيث

$$w^2 = w_0^2 - \alpha^2 \quad (19)$$

ملاحظات:

(i) إذا كان $S_1(t) = B\delta(t)$ ، $S_2(t) = 0$ فإنه من (17)، (18) نحصل على

$$C_s = e^{-\alpha t} (A_1 \cos wt + A_2 \sin wt) + \frac{e^{-\alpha t}}{w} B \sin wt$$

$$C_i = e^{-\alpha t} (A_3 \cos wt + A_4 \sin wt)$$

(ii) إذا كان عند $t = 0$ فإن $C_s = 0$ وبالتالي $A_1 = 0$ ويتكامل (11) نحصل على

$$\left(\frac{dC_s}{dt} \right)_0 + 2\alpha(C_s)_0 + w_0^2 \int_0^\infty C_s dt = B \int_0^\infty \delta(t) dt$$

وبالتالي

$$w_0^2 \left(A_2 + \frac{B}{w} \right) \int_0^\infty e^{-\alpha t} \sin wt dt = B$$

والتي تعطى $A_2 = 0$ وبالتالي يكون لدينا

$$C_s = (B/w) e^{-\alpha t} \sin wt$$

تمارين

١- اوجد للقيم الذاتية للمصفوفات

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 & 1 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -4 \end{pmatrix}$$

وهل هذه المصفوفات تحقق العلاقة (9).

٢- اثبت ان حل النظام $\frac{dX}{dt} = KX + D$ ، $X(0) = -K^{-1}D + d$ حيث d هي متجه الجرعة الابتدائية، هو

$$X(t) = Y e^{At} Y^{-1} d - Y A^{-1} Y^{-1} D$$

٣- اثبت ان العلاقة (10) تعطى

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \frac{dX_i}{dt} &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n k_{ji} X_j + \sum_{i=1}^n D_i = \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^n k_{ji} \right) X_j + \sum_{i=1}^n D_i \\ &= -\sum_{j=1}^n k_{ji} X_j + \sum_{i=1}^n D_i \end{aligned}$$

ليكن $k_{10} > 0$ ، $k_{20} > 0$ عندما $i \neq j$. اثبت أنه في حالة السكون

$$\hat{X}_1 = \sum_{i=1}^n D_i / k_{10}$$

٤- في اختبار قدرة تحمل الجلوكوز (glucose tolerance test) فإن للكبد يعمل كوعاء عميق يمد الدم بالجلوكوز بمعدل ثابت D_1 . إذا كان X_1 هي كمية الجلوكوز في الدم اثبت أن

$$X_1'(t) = -k_{10} X_1(t) + D_1 = -k_{10} (X_1 - \hat{X}_1), X_1(0) = \hat{X}_1 + D_1$$

ثم حل هذه المعادلة

٥- بافتراض أن الدواء يختفى من مجرى الدم طبقا للقانون $\frac{dx}{dt} = -kx^2$

وان جرعات من هذا الدواء تعطى فى الاوقات $0, T, 2T, \dots$ فإذا كان x_n هى كمية الدواء فى مجرى الدم بعد الجرعة n^{th} مباشرة. اثبت أن المتتابعة $\{x_n\}$ متتابعة مطردة التزايد. وماهى نهايتها عندما $n \rightarrow \infty$. اوجد متوسط كمية الدواء فى النظام عند زمن الفترة $(0, nT)$. ثم اوجد نهاية متوسط هذه الكمية عندما $t \rightarrow \infty$.

الباب الحادى عشر

استخدام المتسلسلات فى حل المعادلات التفاضلية

Solutions in series

١-١١ مقدمة: قد يحدث أحيانا أن نعطي معادلات تفاضلية ولا يمكن حلها بالطرق السابقة أى نفشل لنعبر عن الحل بدلالة دوال أولية مثل كثيرات الحدود، أو دوال كسرية (جزرية) أو دوال أسية ولو غاريمية ومثلثية وزائدية. وفى هذه الحالة يجب أن نجد متسلسلة تقاربية مرتبة فى قوى المتغير المستقل والذي يعبر بالتقريب عن قيمة المتغير التابع. ويسمى الحل فى صورة متسلسلة لا نهائية (التكامل فى متسلسلات "Integration in series")

وفى هذا الباب سنناقش بعض الطرق للحصول على حل فى صورة متسلسلة لا نهائية لمعادلات تفاضلية خطية من الرتبة الثانية.

١-٢: تعريفات أساسية:

أ) متسلسلة القوى: تسمى المتسلسلة اللانهائية التى على الصورة

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n (x - x_0)^n = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)^2 + \dots \quad (1)$$

بمتسلسلة قوى فى $(x - x_0)$

وعلى درجة الخصوص، متسلسلة قوى فى x هى متسلسلة لانهاية

$$\sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n = c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + \dots \quad (2)$$

حيث $x_0 = 0$

ومثال ذلك، الدالة الأسية e^x لها متسلسلة قوى

$$e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \dots$$

تتقارب المتسلسلة (1) (مطلقا) لكل $|x| < R$ حيث

$$R = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{c_n}{c_{n-1}} \right| \quad (3)$$

بشرط وجود النهاية

تسمى R بنصف قطر التقارب لمتسلسلة القوى (1). كما تسمى الفترة $(-R, R)$ بفترة التقارب.

عندما $R = \infty$ للمتسلسلة (2) فإن فترة التقارب تكون $(-\infty, \infty)$ أى خط الأعداد (real line) وفيما يلي سنستخدم النتائج التالية

(i) تمثل متسلسلة القوى دالة متصلة داخل فترة تقاربها.

(ii) يمكن اشتقاق متسلسلة القوى حدا حدا داخل فترة تقاربها.

(ب) الدالة التحليلية: تسمى الدالة $f(x)$ للمعرفة على فترة تحتوى النقطة $x = x_0$ بالدالة التحليلية عند x_0 إذا كانت متسلسلة تايلور لها

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n \quad (4)$$

تتقارب إلى $f(x)$ لجميع قيم x فى فترة تقارب المتسلسلة (4). وبالتالي، نجد أن جميع كثيرات الحدود، e^x ، $\sin x$ ، $\cos x$ ، $\sinh x$ ، $\cosh x$ كلها دوال تحليلية. والدالة الكسرية (rational) تكون تحليلية ما عدا عند قيم x التى يكون فيها المقام صفراً. ومثال ذلك الدالة الكسرية على الصورة $x/(x^2 - 3x + 2)$ تكون تحليلية فى كل مكان ما عدا عند $x = 1$ ، $x = 2$.

١١-٣ النقاط العادية والشاذة:

تسمى النقطة $x = x_0$ بنقطة عادية (ordinary) للمعادلة

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0 \quad (1)$$

إذا كان كل من $P(x)$ ، $Q(x)$ دالة تحليلية عند $x = x_0$.

إذا كانت $x = x_0$ ليست بنقطة عادية للمعادلة التفاضلية (1) فإنها تسمى بنقطة شاذة (singular) للمعادلة التفاضلية (1). يوجد نوعان من النقاط الشاذة:

(i) نقطة شاذة منتظمة ، إذا كانت النهايتان

$$\lim_{x \rightarrow x_0} (x - x_0)P(x) , \quad \lim_{x \rightarrow x_0} (x - x_0)^2 Q(x)$$

موجودتان أى أن كل من $(x - x_0)P(x)$ ، $(x - x_0)^2 Q(x)$ دالة تحليلية للمعادلة (1).

(ii) نقطة شاذة غير منتظمة إذا كانت الدالتان P ، Q لاتحققان الشروط السابقة. ونوضح ذلك بالأمثلة التالية

مثال (١): حدد ما إذا كانت $x = 0$ نقطة عادية أو نقطة شاذة منتظمة للمعادلة التفاضلية

$$2x^2 y'' + 7x(x+1)y' - 3y = 0$$

الحل: بالقسمة على $2x^2$ تكون المعادلة على الصورة

$$y'' + \frac{7x(x+1)}{2x^2} y' - \frac{3}{2x^2} y = 0$$

$$Q = \frac{-3}{2x^2} , \quad P = \frac{7x(x+1)}{2x^2} \quad \text{حيث}$$

وحيث أن P ، Q غير معرفتين عند $x = 0$ وبالتالي فهما ليستا تحليليتين. وأيضاً

$$\lim_{x \rightarrow \infty} (x - 0)P(x) = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x \cdot 7x(x+1)}{2x^2} = 7/2$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x - 0)^2 Q(x) = \lim_{x \rightarrow 0} x^2 \cdot \frac{3}{2x^2} = 3/2$$

موجودتان فإن النقطة $x = 0$ نقطة شاذة منتظمة.

مثال (٢): اثبت أن $x = 0, x = -1$ نقطتان شاذتان للمعادلة

$$x^2(x+1)^2 y'' + (x^2 - 1)y' + 2y = 0$$

حيث الأولى نقطة شاذة غير منتظمة والثانية منتظمة.

الحل: بالقسمة على $x^2(x+1)^2$ نحصل على

$$y'' + \frac{x^2 - 1}{x^2(x+1)} y' + \frac{2}{x^2(x+1)^2} y = 0$$

وعليه يكون

$$P(x) = \frac{(x-1)}{x^2(x+1)}, \quad Q(x) = \frac{2}{x^2(x+1)^2}$$

وحيث أن كل من $P(x)$ ، $Q(x)$ غير معرفتين عند $x=0$ ، $x=-1$ وبالتالي ليستا تحليليتين عند $x=0$ ، $x=-1$ وبالتالي فإن كل من $x=0$ ، $x=-1$ نقطة شاذة.

وأيضا حيث أن

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x-0)P(x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{(x-0)(x-1)}{x^2(x+1)} = \frac{x-1}{x(x+1)},$$

غير موجودة عند $x=0$ وعلى ذلك نرى أن $P(x)$ ليست تحليلية عند $x=0$ وبذلك تكون $x=0$ نقطة شاذة غير منتظمة. وبينما

$$\lim_{x \rightarrow -1} (x+1)P(x) = \lim_{x \rightarrow -1} \frac{(x-1)}{x^2} = -2 \quad (\text{موجودة})$$

$$\lim_{x \rightarrow -1} (x+1)^2 Q(x) = \lim_{x \rightarrow -1} \frac{2}{x^2} = 2 \quad (\text{موجودة})$$

وعليه فإن $x=-1$ نقطة شاذة منتظمة.

١١-٤ الحل بمتسلسلة في قوى $(x-x_0)$ حيث x_0 نقطة عليه.

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0 \quad (1)$$

إذا كانت $x=x_0$ نقطة عادية للمعادلة (1) فإن (1) لها حلين غير صفريين مستقلين خطيا في صورة متسلسلة قوى على الصورة

$$\sum_{n=0}^{\infty} C_n (x-x_0)^n \quad (2)$$

وتتقارب هاتان المتسلسلتان في فترة التقارب $|x - x_0| < R$ (حيث $R > 0$) هو نصف قطر التقارب للمتسلسلة (2) حول x_0 . وللحصول على المعاملات C_i في (2) نأخذ

$$y = \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - x_0)^n \quad (3)$$

باشتقاق (3) مرتين على التوالي ، فإن من (3) نحصل على

$$y' = \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - x_0)^{n-1} , \quad y'' = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n (x - x_0)^{n-2} \quad (4)$$

بوضع قيم y ، y' ، y'' في (1) نحصل على معادلة على الصورة

$$A_0 + A_1(x - x_0) + A_2(x - x_0)^2 + \dots + A_n(x - x_0)^n + \dots = 0 \quad (5)$$

حيث أن المعاملات A_0, A_1, A_2, \dots هي دوال في C_0, C_1, C_2, \dots .

وحيث أن (5) متطابقة، فإن جميع المعاملات A_0, A_1, A_2, \dots في (5) يجب أن تكون صفراً أي أن

$$A_0 = 0 , \quad A_1 = 0 , \quad A_2 = 0 , \quad \dots \quad A_n = 0 \quad (6)$$

وبحل (6) نحصل على معاملات المتسلسلة (3) بدلالة C_0 ، C_1 وبتعويض هذه المعاملات في (3) نحصل على الحل في صورة المتسلسلة المطلوبة للمعادلة (1) في قوى $(x - x_0)$. والمثال التالي يوضح الطريقة.

مثال (1): أوجد الحل في صورة متسلسلة قوى للمعادلة

$$(x^2 + 1)y'' + xy' - xy = 0$$

في قوى x (أي حول $x = 0$)

الحل: لدينا

$$(x^2 + 1)y'' + xy' - xy = 0 \quad (1)$$

بالقسمة على $(x^2 + 1)$ محصل على

$$y'' + \frac{x}{x^2+1} y' - \frac{x}{x^2+1} y = 0 \quad (2)$$

حيث

$$P = \frac{x}{x^2+1}, \quad Q = \frac{-x}{x^2+1}$$

ومن ذلك ترى أن كل من P , Q تحليلية حول $x=0$ وبالتالي فإن $x=0$ نقطة عادية. ولحل (1) نفترض المتسلسلة

$$y = \sum_{n=0}^{\infty} C_n x^n = C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots \quad (3)$$

باشتقاق (3) مرتين بالنسبة إلى x نجد أن

$$y' = \sum_{n=1}^{\infty} n C_n x^{n-1}, \quad y'' = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n x^{n-2} \quad (4)$$

بتعويض y , y' , y'' في (1) نحصل على

$$(x^2+1) \sum_{n=0}^{\infty} n(n-1) C_n x^{n-2} + x \sum_{n=0}^{\infty} n C_n x^{n-1} - x \sum_{n=0}^{\infty} C_n x^n = 0$$

أو

$$\sum_{n=0}^{\infty} n(n-1) C_n x^n + \sum_{n=0}^{\infty} n(n-1) C_n x^{n-2} + \sum_{n=0}^{\infty} n C_n x^n - \sum_{n=0}^{\infty} C_n x^{n+1} = 0$$

أو

$$\sum_{n=0}^{\infty} \{n(n-1) C_n + (n+2)(n+1) C_{n+2} + n C_n - C_{n-1}\} x^n = 0 \quad (5)$$

وحيث أن (5) متطابقة، وبمساواة معاملات قوى x المختلفة بالصفر نحصل على

$$2C_2 = 0 \Rightarrow C_2 = 0 \quad (6)$$

$$6C_3 + C_1 - C_0 = 0 \Rightarrow C_3 = (C_0 - C_1)/6 \quad (7)$$

لكل $n \geq 2$ ، $n(n-1)C_n + (n+2)(n+1)C_{n+2} + nC_n - C_{n-1} = 0$ ،
 أى أن

$$C_{n+2} = \frac{C_{n-1} - n^2 C_n}{(n+1)(n+2)} , \quad \text{لكل } n \geq 2 \quad (8)$$

تسمى العلاقة (8) بالعلاقة التكرارية (الرجعية) (recurrence) بوضع $n=2$ فإنه (8) نجد أن

$$C_4 = \frac{1}{12}C_1 , \quad C_2 = 0 \quad \text{حيث} \quad (9)$$

بوضع $n=3$ فى (8) نجد أن

$$C_5 = \frac{-9C_3}{20} = \frac{-9}{20} \left(\frac{C_0 - C_1}{6} \right) = \frac{-3}{40}(C_0 - C_1) \quad (10)$$

بوضع $C_2, C_3, C_4, C_5, \dots$ فى (3) نحصل على

$$y = C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + C_3 x^3 + C_4 x^4 + C_5 x^5 + \dots$$

أى

$$y = C_0 + C_1 x + \frac{1}{6}(C_0 - C_1)x^3 + \frac{1}{12}C_1 x^4 - \frac{3}{40}(C_0 - C_1)x^5 + \dots$$

أى

$$y = C_0 \left(1 + \frac{1}{6}x^3 - \frac{3}{40}x^5 + \dots \right) + C_1 \left(x - \frac{1}{6}x^3 + \frac{1}{12}x^4 + \frac{3}{40}x^5 \dots \right)$$

وهو الحل المطلوب حول $x=0$ حيث C_1, C_0 ثابتان إختياريان.

مثال (٢): أوجد الحل العام للمعادلة

$$y'' + (x-3)y' + y = 0$$

حول $x=2$ (أى فى قوى $(x-2)$)

الحل: بالمقارنة بالمعادلة المعطاه نجد أن $P(x) = x - 3$ ، $Q = 1$ وحيث أن كل من $P(x)$ ، $Q(x)$ تحليليتان عند $x = 2$ وبالتالي $x = 2$ نقطة عادية. لايجاد الحل حول $x = 2$ ، فإننا نفترض الحل على صورة متسلسلة في قوى $(x - 2)$

$$y = \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - 2)^n = C_0 + C_1(x - 2) + C_2(x - 2)^2 + C_3(x - 2)^3 + \dots \quad (1)$$

باشتقاق (1) مرتين بالنسبة إلى x ، نحصل على

$$y' = \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^{n-1}, y'' = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n (x - 2)^{n-2} \quad (2)$$

بالتعويض y قيم y' ، y'' في المعادلة المعطاة نحصل على

$$\sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n (x - 2)^{n-2} + (x - 3) \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^{n-1} + \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - 2)^n = 0$$

أى

$$\begin{aligned} \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n (x - 2)^{n-2} + [(x - 2) - 1] \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^{n-1} \\ + \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - 2)^n = 0 \end{aligned}$$

أو

$$\begin{aligned} \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n (x - 2)^{n-2} + \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^n \\ - \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^{n-1} + \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - 2)^n = 0 \end{aligned}$$

أى أن

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} (n+2)(n+1) C_{n+2} (x - 2)^n + \sum_{n=1}^{\infty} n C_n (x - 2)^n \\ - \sum_{n=0}^{\infty} (n+1) C_{n+1} (x - 2)^n + \sum_{n=0}^{\infty} C_n (x - 2)^n = 0 \end{aligned}$$

أو

$$(2C_2 - C_1 + C_0) + \sum_{n=2}^{\infty} [(n+2)(n+1)C_{n+2} + nC_n - (n+1)C_{n+1} + C_n](x-2)^n = 0 \quad (3)$$

وهذه متطابقة. وبمساواة معاملات قوى $(x-2)$ المختلفة بالصفر، نحصل على

$$2C_2 - C_1 + C_0 = 0 \Rightarrow C_2 = (C_1 - C_0)/2 \quad (4)$$

$$(n+2)(n+1)C_{n+2} + (n+1)C_n - (n+1)C_{n+1} = 0, \quad n \geq 1$$

أى

$$C_{n+2} = (C_{n+1} - C_n)/(n+2), \quad n \geq 1 \quad (5)$$

بوضع $n = 1, 2, 3, \dots$ فى (5) واستخدالم (4) نحصل على

$$C_3 = \frac{C_2 - C_1}{3} = \frac{1}{3} \left[\frac{C_1 - C_0}{2} - C_1 \right] = -\frac{C_0 + C_1}{6} \quad (6)$$

$$C_4 = \frac{C_3 - C_2}{4} = \frac{1}{4} \left[-\frac{C_0 + C_1}{6} - \frac{C_1 - C_0}{2} \right] = \frac{1}{12}C_0 - \frac{1}{6}C_1 \quad (7)$$

وبالتعويض عن هذه القيم فى (1) نحصل

$$y = C_0 + C_1(x-2) + \left(\frac{C_1 - C_0}{2} \right)(x-2)^2 - \left(\frac{C_0 + C_1}{6} \right)(x-2)^3 + \left(\frac{1}{12}C_0 - \frac{1}{6}C_1 \right)(x-2)^4 + \dots$$

أو

$$y = C_0 \left[1 - \frac{1}{2}(x-2)^2 - \frac{1}{6}(x-2)^3 - \frac{1}{12}(x-2)^4 + \dots \right] + C_1 \left[(x-2) + \frac{1}{2}(x-2)^2 - \frac{1}{6}(x-2)^3 - \frac{1}{6}(x-2)^4 + \dots \right]$$

ملحوظة: يمكن حل هذا المثال بنقل نقطة الأصل إلى $x = 2$.

مثال (٢): أوجد متسلسلة القوى للحل لمسألة القيمة الابتدائية

$$(x^2 - 1)y'' + 3xy' + xy = 0, \quad y(2) = 4, \quad y'(2) = 6 \quad (1)$$

الحل: بالقسمة على $(x^2 - 1)$ نحصل على

$$y'' + \frac{3x}{x^2 - 1}y' + \frac{x}{x^2 - 1}y = 0 \quad (2)$$

بالمقارنة مع $y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0$ نجد أن

$$P = \frac{3x}{x^2 - 1}, \quad Q = \frac{x}{x^2 - 1}$$

وحيث أن كل من P ، Q تحليلية عند $x = 2$ وبالتالي فإن $x = 2$ نقطة عادية للمعادلة (1).

وحيث أن اتقيم الابتدائية وصفت عند $x = 2$ وبما أن $x = 2$ نقطة عادية، فإننا نوجد الحل المطلوب حول $x = 2$ أي في قوى $(x - 2)$ ليكن

$$y = C_0 + C_1(x - 2) + C_2(x - 2)^2 + C_3 \dots = \sum_{n=0}^{\infty} C_n(x - 2)^n \quad (3)$$

بنقل نقطة الأصل إلى $x = 2$ بكتابة $t = x - 2$ وبالتالي $x = t + 2$ وعلى ذلك

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \frac{dt}{dx} = \frac{dy}{dt}, \quad \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dt} \right) = d^2y / dt^2 \quad (4)$$

باستخدام (4) فإن (1) تؤول إلى

$$[(t + 2)^2 - 1] \frac{d^2y}{dt^2} + 3(t + 2) \frac{dy}{dt} + (t + 2)y = 0 \quad (5)$$

أو

$$(t^2 + 4t + 3) \frac{d^2y}{dt^2} + (3t + 6) \frac{dy}{dt} + (t + 2)y = 0$$

وعلى ذلك فإن (3) تختزل إلى

$$y = C_0 + C_1 t + C_2 t^2 + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} C_n t^n \quad (6)$$

باشتقاق (6) مرتين بالنسبة إلى t نحصل على

$$\frac{dy}{dt} = \sum_{n=1}^{\infty} n C_n t^{n-1}, \quad \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n t^{n-2} \quad (7)$$

بستخدم (6)، (7) فإن (5) تختزل إلى

$$(t^2 + 4t + 3) \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n t^{n-2} + (3t + 6) \sum_{n=1}^{\infty} n C_n t^{n-1} + (t + 2) \sum_{n=0}^{\infty} C_n t^n = 0$$

أى

$$\begin{aligned} \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n t^n + \sum_{n=2}^{\infty} 4n(n-1) C_n t^{n-1} + \sum_{n=2}^{\infty} 3n(n-1) C_n t^{n-2} \\ + \sum_{n=1}^{\infty} 3n C_n t^n + \sum_{n=1}^{\infty} 6n C_n t^{n-1} + \sum_{n=0}^{\infty} C_n t^{n+1} + \sum_{n=0}^{\infty} 2C_n t^n = 0 \end{aligned}$$

أو

$$\begin{aligned} \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) C_n t^n + \sum_{n=1}^{\infty} 4(n+1)n C_{n+1} t^n + \sum_{n=0}^{\infty} 3(n+2)(n+1) C_{n+2} t^n \\ + \sum_{n=1}^{\infty} 3n C_n t^n + \sum_{n=0}^{\infty} 6(n+1) C_{n+1} t^n + \sum_{n=1}^{\infty} C_{n-1} t^n + \sum_{n=0}^{\infty} 2C_n t^n = 0 \end{aligned}$$

أو

$$\begin{aligned} (6C_2 + 6C_1 + 2C_0) + (8C_2 + 18C_3 + 3C_1 + 12C_2 + C_0 + 2C_1)t \\ + \sum_{n=2}^{\infty} [n(n-1)C_n + 4n(n+1)C_{n+1} + 3(n+1)(n+2)C_{n+2} \\ + 3n C_n + 6(n+1)C_{n+1} + C_{n-1} + 2C_n] t^n = 0 \end{aligned}$$

أو

$$2(3C_2 + 3C_1 + C_0) + (18C_3 + 20C_2 + 5C_1 + C_0)t + \\ + \sum_{n=2}^{\infty} [3(n+1)(n+2)C_{n+2} + 2(2n+3)(n+1)C_{n+1} + \\ + (n^2 + 2n + 2)C_n + C_{n-1}]t^n = 0 \quad (8)$$

ومن (3) نحصل على

$$y' = C_1 + 2C_2(x-2) + 3C_3(x-2)^2 + \dots \quad (9)$$

بوضع $x=2$ في (3)، (9) واستخدام الشروط الابتدائية $y=4$ ، $y'=6$ نحصل على $C_0=4$ ، $C_1=6$ وبالتالي فإن (8) نؤول إلى

$$2(3C_2 + 22) + (18C_3 + 20C_2 + 34)t + \sum_{n=2}^{\infty} [3(n+1)(n+2)C_{n+2} \\ + 2(2n+3)(n+1)C_{n+1} + (n^2 + 2n + 2)C_n + C_{n-1}]t^n = 0$$

وهي متطابقة في t وبمساواة معاملات قوى t المختلفة بالصفر نحصل على

$$2(3C_2 + 22) = 0 \Rightarrow C_2 = -22/3 \quad (10)$$

$$18C_3 + 20C_2 + 34 = 0 \Rightarrow 18C_3 - 20\left(\frac{22}{3}\right) + 34 = 0 \Rightarrow$$

$$18C_3 = \frac{440}{3} - 34 \Rightarrow C_3 = 169/27 \quad (11)$$

وكذلك

$$3(n+1)(n+2)C_{n+2} + 2(2n+3)(n+1)C_{n+1} + \\ + (n^2 + 2n + 2)C_n + C_{n-1} = 0, \quad n \geq 2 \quad (12)$$

بوضع $n = 2$ في (12) نحصل على

$$36C_4 + 42C_3 + 10C_2 + C_1 = 0$$

$$\therefore 36C_4 + 42\left(\frac{169}{27}\right) + 10\left(\frac{-22}{3}\right) + 6 = 0 \Rightarrow C_4 = 344/81$$

وبتعويض هذه القيم في (3) يكون الحل المطلوب

$$y = 4 + 6(x - 2) - \frac{22}{3}(x - 2)^2 + \left(\frac{169}{27}\right)(x - 2)^3 + \left(\frac{344}{81}\right)(x - 2)^4 + \dots$$

١١-٥ طريقة فروبنوس (Frobenius)

إذا كانت $x = x_0$ نقطة شاذة منتظمة. فإننا نستخدم طريقة فروبنوس لإيجاد الحل في صورة متسلسلة قوى حول $x = x_0$. ويمكن نقل نقطة الأصل إلى $x = x_0$ كما وضعنا ذلك في المثال السابق. وبدون فقد العمومية سنأخذ $x_0 = 0$.

إذا كانت $x = 0$ نقطة شاذة غير منتظمة للمعادلة المعطاة فإن مناقشة ذلك يكون خارج نطاق هذا الكتاب. والآن سوف نناقش طريقة فروبنوس:

ليكن لدينا معادلة تفاضلية على الصورة

$$y'' + \frac{F(x)}{x}y' + \frac{G(x)}{x^2}y = 0 \quad (1)$$

حيث كل من $F(x)$ ، $G(x)$ تحليلية عند $x = 0$. تسمى الطريقة التالية لحل المعادلة (1) بطريقة فروبنوس. نفترض حل مقترح

$$y = x^r \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^m = x^r (C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots), \quad C_0 \neq 0 \quad (2)$$

اشتقاق (2) مرتين بالنسبة إلى x نحصل على

$$y' = rC_0 x^{r-1} + (r+1)C_1 x^r + \dots = x^{r-1} [rC_0 + (r+1)C_1 x + \dots]$$

$$y'' = r(r-1)C_0 x^{r-2} + r(r+1)C_1 x^{r-1} + \dots = x^{r-2} [r(r-1)C_0 + (r+1)rC_1 x + \dots]$$

وحيث أن كل من $F(x)$ ، $G(x)$ دالة تحليلية عند $x = 0$ فيمكن أن نكتب

$$F(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots, \quad G(x) = b_0 + b_1x + b_2x^2 + \dots$$

وبوضع قيم y ، y' ، y'' ، $F(x)$ ، $G(x)$ في (1) ثم ضرب الطرفين في x^2 فنحصل على

$$x'[r(r-1)C_0 + \dots] + (a_0 + a_1x + \dots)x'(rC_0 + \dots) + (b_0 + b_1x + \dots)x'(C_0 + C_1x + C_2x^2 + \dots) = 0 \quad (3)$$

وحيث أن (3) متطابقة، يمكن أن نساوي معاملات قوى x المختلفة بالصفر وهذا يعطى نظام من المعاملات تحتوى معاملات C_m مجهولة. وأقل قوة هي x' وتكون المعادلة المناظرة هي

$$[r(r-1) + a_0r + b_0]C_0 = 0$$

وحيث $C_0 \neq 0$ إفتراضاً فإن

$$r^2 + (a_0 - 1)r + b_0 = 0 \quad (4)$$

وهي معادلة تربيعية تسمى بالمعادلة الدليلية indicial equation للمعادلة (1). وسوف نرى أن هذه الطريقة تؤدي إلى نظام أساسى من الحلول، أحد هذه الحلول يكون دائماً على الصورة (2) ولكن صورة الحل الآخر يكون لدينا ثلاث احتمالات مختلفة طبقاً للحالات التالية.

الحالة الأولى: جذرا المعادلة الدليلية (4) مختلفين والفرق بينهما عدد كسرى.

ليكن r_1 ، r_2 جذرى المعادلة (4). نعوض $r = r_1$ فى نظام المعادلات المشار إليه سابقاً لنحصل على حل

$$u(x) = x^{r_1}(C_0 + C_1x + C_2x^2 + \dots)$$

بالمثل بالنسبة إلى الجذر الثانى $r = r_2$ فنحصل على الحل الثانى

$$v(x) = x^{r_2}(C'_0 + C'_1x + \dots)$$

حيث C'_0, C'_1, \dots قيم جديدة للمعاملات طبقاً للجذر $r = r_2$.

وحيث أن $r_1 - r_2$ ليس عددا صحيحا وأن u/v ليس عددا ثابتا وبذلك يكون u, v حلين مستقلين للمعادلة (1) ويكون الحل العام يكون $y = au + bv$ حيث a, b ثابتان إختياريان.

الحالة الثانية: الجذران متساويان

يكون للمعادلة الدليلية جذر مكرر r إذا كان

$$(a_0 - 1)^2 - 4b_0 = 0 \Rightarrow r = \frac{1 - a_0}{2}$$

نحصل على المعاملات C_1, C_2, \dots على التوالى من نظام المعاملات الخاص بها. ونحصل على الحل الأول

$$u(x) = x^r (C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots) \quad (6)$$

حيث سنكتب $r = (1 - a_0)/2$ فيما بعد.

لتعيين الحل الثانى نستخدم طريقة تغيير البارامترات أى نستبدل الثابت C فى الحل Cu بالدالة $w(x)$ يمكن تعيينها بحيث أن

$$v(x) = u(x)w(x) \quad (7)$$

يكون حلا للمعادلة (1). باشتقاق (7)، نحصل على

$$v' = u'w + uw', \quad v'' = u''w + 2u'w' + uw'' \quad (8)$$

وحيث أن $v(x)$ حل للمعادلة (1) وبالتعويض نحصل على

$$x^2 v'' + F(x)xv' + G(x)v = 0 \quad (9)$$

بوضع قيم v, v', v'' من (7)، (8) فى (9) نحصل على

$$x^2(u''w + 2u'v' + uw'') + xF(x)[u'w + uw'] + G(x)uw = 0$$

أى

$$[x^2 u'' + F(x)xu' + G(x)u]w + x^2(2u'w' + uw'') + xF(x)uw' = 0$$

وحيث أن u حل للمعادلة (1) ينتج أن

$$x^2 u'' + xF(x)u' + G(x)u = 0$$

وبالتالى نجد أن

$$x^2[2u'w' + uw''] + xF(x)uw' = 0$$

بالقسمة على x^2u وبوضع قيمة $F(x)$ ، نجد أن

$$w'' + \left[2\frac{u'}{u} + \frac{a}{x} + \dots \right] w' = 0 \quad (10)$$

وفيما يلى سنكتب نقاط لتمثيل حدود ثابتة أو تحتوى قوى x الموجبة. ومن (6) نحصل على

$$\frac{u'}{u} = \frac{x^{r-1}[rC_0 + (r+1)C_1x + \dots]}{x^r[C_0 + C_1x + \dots]} = \frac{r}{x} + \dots$$

وبالتالى تصبح (10)

$$w'' + \left(\frac{2r+a_0}{x} + \dots \right) w' = 0 \quad (11)$$

ومن (5)، $2r+a_0=1$ ولذلك تأخذ للمعادلة الأخيرة الصورة

$$w'' + \left(\frac{1}{x} + \dots \right) w' = 0 \quad \text{أو} \quad \frac{w''}{w'} = -\frac{1}{x} + \dots$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln w' = -\ln x + \dots \Rightarrow w' = \frac{1}{x} e^{(\dots)}$$

وبفك الدالة الأسية فى قوى x والتكامل مرة أخرى، فإننا نحصل على تعبير للدالة w دائماً فى الصورة

$$w = \ln x + K_1x + K_2x^2 + \dots$$

وبوضع هذه القيمة فى (7) نحصل على للحل الثانى المستقل $v(x)$ ويكون الحل العام $y = au + bv$.

الحالة الثالثة: الفرق بين الجذرين عند صحيح:

ليكن r_1, r_2 هما جذرى المعادلة الدالية ويختلفان بعدد صحيح. وليكن $r_1 = r, r_2 = r - p$ حيث p عدد صحيح موجب ويكون كما سبق أحد الحلول

$$u(x) = x^r (C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots)$$

مناظراً للجذر r_1 . وبينما نتعامل مع الجذر r_2 قد يكون من غير الممكن تعيين الحل الآخر المستقل $v(x)$ كما فى الحالة الأولى. وفى مثل هذه الحالات نستخدم الطريقة كما فى الحالة الثانية.

وعلى ذلك كما سبق نحصل أولاً على (11). ومن (5) يكون $r_1 + r_2 = -(a_0 - 1)$ (باستخدام نظرية المعادلات) وحيث أن $r_1 = r$ ، $r_2 = r - p$ فإن هذا يعطى $2r + a_0 = p + 1$ وبالتالى تصبح (11)

$$\frac{w''}{w'} = -\left(\frac{p+1}{x} + \dots\right)$$

وبالتكامل

$$\ln w' = -(p+1) \ln x + \dots \Rightarrow w' = x^{-(p+1)} e^{(\dots)}$$

وبفك الدالة الأسية والتبسيط، نحصل على :

$$w' = \frac{1}{x^{p+1}} + \frac{K_1}{x^p} + \dots + \frac{K_p}{x} + K_{p+1} + K_{p+2}x + \dots$$

وبالتكامل مرة أخرى نحصل على

$$w = \frac{-1}{px^p} - \dots + K_p \ln x + K_{p+1}x + \dots$$

وبوضع هذه القيمة فى (7) نحصل على الحل الثانى $v(x)$ ويكون الحل العام $y = au + bv$.

١١-٥-١ خطوات الحل بطريقة فروبنيوس:

نعتبر المعادلة التفاضلية الخطية من الرتبة الثانية

$$f(x)y'' + g(x)y' + r(x)y = 0 \quad (1)$$

(أ) نفترض الحل المقترح للمعادلة (1) على الصورة

$$y = x^K \sum C_m x^m = x^K (C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots) \quad (2)$$

أى أن

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{m+K}, C_0 \neq 0 \quad (3)$$

(ب) نشق (3) مرتين ونحصل على

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (m+K) x^{m+K-1}, y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (m+K)(m+K-1) x^{m+K-2} \quad (4)$$

باستخدام (3)، (4) فإن (1) تؤول إلى متطابقة.

(ج) نساوى بالصفر معامل أقل قوى x فى (ii) ونحصل على معادلة تربيعية فى K والتي تسمى بالمعادلة الدليلية

(د) نحل المعادلة الدليلية ويكون لدينا الحالات التالية:

(i) جذرا المعادلة الدليلية غير متساوين والفرق بينهما عدد كسرى.

(ii) جذرا المعادلة الدليلية غير متساويين والفرق بينهما عدد صحيح ويجعل معاملات الحل غير معينة (indeterminate)

(iii) جذرا المعادلة الدليلية مختلفين والفرق بينهما عدد صحيح يجعل المعاملات لانهائية.

(iv) جذرا المعادلة الدليلية متساويين.

(هـ) نساوى بالصفر معامل القوى x^{k+m} أو x^{k+m-1} مثلا التى يمكن أن تكون أقل قوى x فى المتطابقة فى (ب) وتسمى بالمعادلة التى حصلنا عليها بالعلاقة الرجعية أو التكرارية لأنها تربط للمعاملات C_{m-1} ، C_m أو C_{m-2} ، C_m مع بعضها.

(و) إذا كانت العلاقة التكرارية تربط C_{m-2} ، C_m فإن، عموماً، نعين C_1 بمساواة معامل القوى الأكبر التالية بالصفر (غير التى استخدمت فى الحصول

على المعادلة الدليلية) ومن ناحية أخرى إذا كانت العلاقة التكرارية تربط C_{m-1} ، C_m فإن هذه الخطوة تحذف.

(ز) بعد الحصول على مختلف المعاملات بمساعدة (هـ) و (و) نحصل على الحل بتعويض هذه القيم في (2) أو (3). وبعض الخطوات سوف نسردها بالتفصيل وتطوير الطريقة في الأمثلة المطروحة. ونحصل في كل مسألة حلين مستقلين.

الحالة الأولى (الجذران مختلفان والفرق بينهما عدد غير صحيح)

مثال (1): حل المعادلة $9x(1-x)y'' - 12y' + 4y = 0$ بالمتسلسلات

الحل: لدينا

$$9x(1-x)y'' - 12y' + 4y = 0 \quad (1)$$

بالقسمة على $9x(1-x)$ نحصل على

$$y'' - \frac{4}{3x(1-x)}y' + \frac{4}{9x(1-x)}y = 0$$

بالمقارنة مع $y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0$ نجد أن

$$P(x) = \frac{-4}{3x(1-x)}, \quad Q(x) = \frac{4}{9x(1-x)}$$

وحيث أن كل من xP ، x^2Q ليست تحليلية عند $x=0$ وعليه فإن $x=0$ ليست نقطة عادة وهي نقطة شاذة ولكن

$$\lim_{x \rightarrow 0} xP(x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{-4x}{3x(1-x)} = -\frac{4}{3} \quad (\text{موجود})$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} x^2Q(x) = \lim_{x \rightarrow 0} x^2 \frac{4}{9x(1-x)} = 0 \quad (\text{موجود})$$

وعليه كل من xP ، x^2Q تحليلية عند $x=0$ وعلى ذلك تكون $x=0$ نقطة شاذة منتظمة للمعادلة (1). ونفترض حل (1) على الصورة

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m}, \quad C_0 \neq 0 \quad (2)$$

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1}, y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} \quad (3)$$

وبتعويض (2)، (3) فى المعادلة (1) نحصل على

$$9x(1-x) \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} - 12 \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1} + 4 \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0$$

لو

$$9x \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} - 9x^2 \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} - 12 \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1} + 4 \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0$$

لو

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m \{9(K+m)(K+m-1) - 12(K+m)\} x^{K+m-1} + \sum_{m=0}^{\infty} C_m \{4 - 9(K+m)(K+m-1)\} x^{K+m} = 0 \quad (4)$$

ولكن

$$9(K+m)(K+m-1) - 12(K+m) = 3(K+m)(3K+3m-7) \quad (5)$$

وأيضا

$$\begin{aligned} 4 - 9(K+m)(K+m-1) &= 4 - 9(K+m)^2 + 9(K+m) \\ &= -[9(K+m)^2 - 9(K+m) - 4] = \\ &= -[9(K+m)^2 - 12(K+m) + 3(K+3m) - 4] \\ &= -[3(K+m)\{3(K+m)-4\} + 3(K+m) - 4] \\ &= -[3(K+m) - 4](3K+3m+1) \end{aligned}$$

$$= -(3K + 3m - 4)(3K + 3m + 1) \quad (6)$$

استخدم (5)، (6) فإن (4) تأخذ الصورة

$$3 \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K + m)(3K + 3m - 7)x^{K+m-1} - \sum_{m=0}^{\infty} C_m (3K + m - 4)(3K + 3m + 1)x^{K+m} = 0 \quad (7)$$

بمساواة معامل أقل أس للمتغير x (وهو x^{K+m-1}) بالصفر نحصل على العلاقة الرجعية التكرارية

$$3C_m (K + m)(3K + 3m - 7) - C_{m-1} [3K + 3(m-1) - 4] \cdot (3K + 3(m-1) + 1) = 0$$

أى

$$3C_m (K + m)(3K + 3m - 7) - C_{m-1} [3K + 3m - 7][3K + 3m - 2] = 0 \quad (8)$$

بوضع $m = 0$ نحصل على المعادلة للدليالية

$$3C_0(K)(3K - 7) - C_{-1}(3K - 7)(3K - 2) = 0$$

وحيث $C \neq 0$ ، $C_{-1} = 0$ (لماذا ؟)

$$3C_0 K (3K - 7) = 0 \Rightarrow K = 0, K = 7/3 \quad (9)$$

من (8) نجد أن

$$C_m = \frac{3K + 3m - 2}{3(K + m)} C_{m-1}$$

بوضع $m = 1$ فى (8) نحصل على

$$C_1 = \frac{C_0}{3} \cdot \frac{3K + 1}{K + 1} \quad (10)$$

بوضع $m = 2$ فى (8) نحصل على

$$C_2 = \frac{3K+4}{3(K+2)} C_1 = \frac{C_1 (3K+1)(3K+4)}{3(K+1)(K+2)} \quad (11)$$

بالتعويض في (2)

$$y = x^K [C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots]$$

$$y = C_0 x^K \left[1 + \frac{1}{3} \frac{3K+1}{K+1} x + \frac{1}{3^2} \frac{(3K+1)(3K+4)}{(K+1)(K+2)} x^2 + \dots \right] \quad (12)$$

بوضع $K=0$ وبوضع a بدلا من C_0 في (12) نحصل على

$$y = a \left(1 + \frac{1}{3} x + \frac{1.4}{3.6} x^2 + \dots \right) = au \quad \text{مثلا}$$

وبوضع $K=7/2$ وبوضع b بدلا من C_0 في (12) نحصل على

$$y = bx^{7/3} \left(1 + \frac{8}{10} x + \frac{8.11}{10.13} x^2 + \dots \right) = bv \quad \text{مثلا}$$

ويكون الحل العام هو $y = au + bv$ أى

$$y = a \left(1 + \frac{1}{3} x + \frac{1.4}{1.5} x^2 + \dots \right) + bx^{7/3} \left(1 + \frac{8}{10} x + \frac{8.11}{10.13} x^2 + \dots \right)$$

الحالة الثانية: جذرا المعادلة الدليلية مختلفين والفرق بينهما عند صحيح يجعل احد المعاملات غير معينه.

قاعدة: إذا كان جذرا المعادلة الدليلية K_1 و K_2 ، $(K_2 < K_1)$ مثلا وأن أحد المعاملات في y تصبح غير معينة عند $K = K_2$ ، فإن الحل يعطى بوضع $K = K_2$ في y حيث يحتوى الحل على ثابتين اختياريين. أما إذا وضعنا $K = K_1$ في y فإن الناتج يكون مضاعف عدديا للحل y عند $K = K_2$ وبذلك نرفض الحل بوضع $K = K_1$.

مثال (٢): اوجد حل المعادلة

$$x^2 y'' + (x + x^2) y' + (x - 9) y = 0 \quad (1)$$

الحل: حيث لم تحدد في المسألة x_0 فالتنا نأخذ $x_0 = 0$ وعلى ذلك بالقسمة على x^2 نحصل على

$$y'' + \frac{x+x^2}{x^2}y' + \frac{x-9}{x^2}y = 0$$

نجد أن

$$P = \frac{1+x}{x}, \quad Q = \frac{x-9}{x^2}$$

ومن ذلك أن $x=0$ نقطة شاذة وحيث أن

$$\lim_{x \rightarrow 0} xP(x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{1+x}{x} = 1 \quad (\text{موجودة})$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} x^2Q(x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2(x-9)}{x^2} = -9 \quad (\text{موجودة})$$

وبذلك تكون $x=0$ نقطة شاذة منتظمة.

نفترض أن الحل على الصورة

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m}, \quad C_0 \neq 0 \quad (2)$$

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1}, \quad y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} \quad (3)$$

بالتعويض في المعادلة (1) نجد أن

$$x^2 \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1) C_m x^{K+m-2} + (x+x^2) \sum_{m=0}^{\infty} (K+m) C_m x^{K+m-1} \\ + (x-9) \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0 \Rightarrow$$

$$\sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1) C_m x^{K+m} + \sum_{m=0}^{\infty} (K+m) C_m x^{K+m} + \\ + \sum_{m=0}^{\infty} (K+m) C_m x^{K+m+1} + \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m+1} - 9 \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0$$

أو

$$\sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)(K+m-1)+(K+m)-9\}C_m x^{K+m} \\ + \sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)+1\}C_m x^{K+m+1} = 0$$

أو

$$\sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)^2-3^2\}C_m x^{K+m} + \sum_{m=0}^{\infty} (K+m+1)C_m x^{K+m+1} = 0$$

أو

$$\sum_{m=0}^{\infty} (K+m+3)(K+m-3)C_m x^{K+m} + \sum_{m=0}^{\infty} (K+m+1)C_m x^{K+m+1} = 0$$

بمساواة معامل أقل قوى للمتغير x بالصفر نحصل على

$$(K+m+3)(K+m-3)C_m + (K+m)C_{m-1} = 0$$

وهي العلاقة التكرارية والتي يمكن كتابتها على الصور

$$C_m = \frac{-(K+m)}{(K+m+3)(K+m-3)}C_{m-1} \quad (5)$$

بوضع $m=0$ في العلاقة التكرارية نحصل على

$$(K+3)(K-3)C_0 + KC_{-1} = 0, \quad C_0 \neq 0, C_{-1} = 0$$

فإن

$$(K+3)(K-3)=0 \Rightarrow K=3, -3$$

بوضع $m=1,2,3,\dots$ في (5) نحصل على

$$C_1 = -\frac{K+1}{(K+4)(K-2)}C_0$$

$$C_2 = -\frac{K+2}{(K+5)(K-1)}C_1 = \frac{(K+1)(K+2)}{(K-1)(K-2)(K+4)(K+5)}C_0$$

$$C_3 = -\frac{K+3}{(K+6)K} C_2 = -\frac{(K+1)(K+2)(K+3)}{K(K-1)(K-2)(K+4)(K+5)(K+6)} C_0$$

وهكذا بوضع هذه القيم في (2) نحصل على

$$y = C_0 x^K \left[1 - \frac{(K+1)}{(K-2)(K+4)} x + \frac{(K+1)(K+3)}{(K-1)(K-2)(K+4)(K+5)} x^2 - \frac{(K+1)(K+2)(K+3)}{K(K-1)(K-2)(K+4)(K+5)(K+6)} x^3 + \dots \right] \quad (6)$$

بوضع $K=3$ باحلال a بدلا من C_0 في (6) نحصل على

$$y = ax^3 = \left[1 - \frac{4}{2.7} x + \frac{4.5}{1.2.7.8} x^2 + \frac{4.5.6}{3.2.1.7.9} x^3 - \dots \right] = au \quad (\text{مثلا})$$

بوضع $K=-3, b$ بدلا من C_0 في (6) ومع ملاحظة أن $C_m = 0$ لقيم $m \geq 3$ نحصل على

$$y = bx^{-3} \left\{ 1 - \left(\frac{2}{5} \right) x + \frac{1}{20} x^2 \right\} = bv$$

ويكون الحل العام هو

$$y = au + bv$$

ملحوظة هامة: إذا كانت $x=0$ نقطة عادية للمعادلة $y'' + Py' + Qy = 0$ فإننا سبق أن شرحنا كيفية الحل كما في المثال الأول وكل المسائل التي فيها $x = x_0$ نقطة عادية يمكن حلها بطريقة فروبنيس. والآن نسردها المثال التالي لتوضيح ذلك كذلك لتوضيح وجود معاملات غير معينة.

$$(1-x^2)y'' - xy' + 4y = 0 \quad \text{مثال (3): حل المعادلة}$$

الحل: من الواضح أن $x=0$ نقطة عادية للمعادلة

$$(1-x^2)y'' - xy' + 4y = 0 \quad (1)$$

نفترض الحل على الصورة

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m}, \quad C_0 \neq 0 \quad (2)$$

وبالتالى

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1}, y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} \quad (3)$$

بالتعويض فى المعادلة (1) نحصل على

$$(1-x^2) \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} - x \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1} + 4 \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0$$

وبعد التبسيط نحصل على

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} - \sum_{m=0}^{\infty} C_m [(K+m)^2 - 4] x^{K+m} = 0$$

أو

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m (K-m)(K+m-1) x^{K+m-2} - \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m+2)(K+m-2) x^{K+m} = 0 \quad (4)$$

وهى متطابقة وبمساواة معامل أقل قوة للمتغير x وهى x^{K+m-2} بتصفير

نحصل على

$$C_m (K-m)(K+m-1) - C_{m+2} (K+m+2)(K+m-2) = 0 \quad (4-a)$$

ومنها

$$C_{m+2} = \frac{K+m-4}{K-m-1} C_m \quad (5)$$

بوضع $m=0$ فى (4-a) نحصل على المعادلة التأسيسية

$$C_2 (K)(K-1) - C_0 (K+2)(K-2) = 0, C_0 \neq 0, C_{-2} = 0$$

ومنها نجد أن

$$C_0 K(K-1)=0 \Rightarrow K(K-1)=0 \quad (6)$$

أى $K=0, K=1$ وهما جذران مختلفان للفرق بينهما عدد صحيح. وإذا ساوينا معاملات x^{K-1} بالصفر نحصل على

$$C_1(K+1)K=0 \quad (6-a)$$

فإذا وضعنا $K=0$ فى (6-a) يكون C_1 غير معين، وباستخدام (5) يمكن أن نعبر عن C_2, C_4, C_6, \dots بدلالة C_0 ، C_3, C_5, \dots بدلالة C_1 وإذا

$$\text{افترضنا أن } C_1 \text{ معينة فإن عندما } K=0 \text{ فإن } C_m = \frac{(m-4)}{(m-1)} C_{m-2}$$

وإن $C_0 = -2 C_2$ ، $C_4 = 0$ ، وكذلك $C_6 = C_8 = \dots = 0$. ولن

$$C_3 = \frac{C_1(-1)}{2} = -C_1/2$$

$$C_5 = C_3(1)/4 = -C_1/8$$

$$C_7 = C_5(3)/6 = -C_1/16$$

وهكذا. بوضع $K=0$ وهذه القيم فى (2) نحصل على

$$y = x^K [C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + C_3 x^3 + C_4 x^4 + \dots]$$

$$y = x^0 [C_0 + C_2 x^2 + C_4 x^4 + \dots] + x [C_1 + C_3 x^3 + C_5 x^5 + \dots] \quad (7)$$

نحصل على

$$= C_0(1-2x^2) + C_1 \left[x - \frac{x^3}{3} - \frac{x^5}{8} + x^7/16 - \dots \right]$$

وهو الحل المطلوب ويحتوى على ثابتين لاختيارين هما C_1 و C_2 .

ملحوظة: على القارئ أن يتأكد أن الجذر $K=1$ للمعادلة التفاضلية يعطى حلاً آخر كالعادة. ولكن هذا الحل يكون ثابتاً مضروباً فى واحد فى الحل فى (7) ولهذا فإننا نرفض هذا الحل.

الحالة الثالثة: جذرا المعادلة الدالية مختلفان والفرق بينهما عدد صحيح واحدما يجعل المعاملات لانتهائية.

قاعدة: إذا كان جذرا المعادلة الدالية غير متساويين K_1 ، K_2

($K_1 > K_2$) أى K_2 الجذر الأصغر والفرق بينهما عدد صحيح، إذا كان بعض المعاملات فى الحل y تصبح لانتهائية عند $K = K_2$ فإننا نطور صورة y بوضع $d_0(K - K_2)$ بدلا من C_0 . ونحصل على حلين مستقلين بوضع $K = K_2$ فى الصورة المطورة للحل y ، وكذلك $\partial y / \partial K$. وتكون النتيجة عند وضع $K = K_1$ فى y تعطى مضاعف عددي الذى حصلنا عليه بوضع $K = K_2$ ولذلك نرفض الحل بوضع $K = K_1$ فى y .

مثال (٤): حل المعادلة

$$x(1-x)y'' - 3xy' - y = 0 \quad (1)$$

الحل: بالقسمة على $x(1-x)$ نحصل على

$$y'' - \frac{3}{1-x}y' - \frac{1}{x(1-x)}y = 0$$

بالمقارنة مع $y'' + P(x) + Q(x)y = 0$ نجد أن

$$P = \frac{-3}{1-x}, \quad Q = \frac{1}{x(1-x)}y = 0$$

وبسهولة نعرف أن $x = 0$ نقطة شاذة منتظمة ليكن الحل

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m}, C_0 \neq 0 \quad (2)$$

وبالتالى

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)x^{K+m-1}, y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1)x^{K+m-2} \quad (3)$$

بالتعويض فى (1) نحصل على

$$(x - x^2) \sum C_m (K + m)(K + m - 1)x^{K+m-2} - 3x \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K + m)x^{K+m-1} - \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m} = 0$$

وبعد الاختصار نحصل إلى

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m (K + m)(K + m - 1)x^{K+m-1} - \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K + m + 1)^2 x^{K+m} = 0 \quad (4)$$

وهي متطابقة. وبمساواة معاملات اصغر قوى x بالصفر أى معامل x^{K-1} ، فأتينا من (4) نحصل على

$$C_0 K(K-1) = 0 \Rightarrow K(K-1) \Rightarrow K=0, K=1$$

وهذان الجذران مختلفان والفرق بينهما عدد صحيح. توجد العلاقات التكرارية بمساواة معامل x^{K+m-1} بالصفر نحصل على

$$C_m (K + m)(K + m - 1) - C_{m-1} (K + m)^2 = 0$$

$$C_m = \frac{K + m}{K + m - 1} C_{m-1} \quad (5)$$

عندما $m=1$ فإن (5) تعطى

$$C_1 = \frac{K+1}{K} C_0 \quad (6)$$

بوضع $m=2$ فى (5) واستخدام (6) نحصل على

$$C_2 = \frac{K+2}{K+1} C_1 = \frac{K+2}{K} C_0 \quad (7)$$

بوضع $m=3$ فى (5) واستخدام (7) نحصل على

$$C_3 = \frac{K+3}{K+2} C_2 = \frac{K+3}{K} C_0 \quad (8)$$

بوضع هذه القيم فى (2) نحصل على

$$y = x^K (C_0 + C_1 x + C_2 x^2 + \dots)$$

$$= C_0 x^K \left[1 + \frac{K+1}{K}x + \frac{K+2}{K}x^2 + \frac{K+3}{K}x^3 + \dots \right] \quad (9)$$

إذا وضعنا $K=0$ في (9) نجد أن المقام يساوى صفر وتصبح المعاملات لانهائية. وللتخلص من ذلك نضع $C_0 = Kd_0$ في (9) فإن (9) تؤول إلى

$$u = d_0 x^K [K + (K+1)x + (K+2)x^2 + (K+3)x^3 + \dots] \quad (10)$$

بوضع $K=0$ ونضع a بدلا من d_0 في (10) نحصل على

$$y = a(x + 2x^2 + 3x^3 + \dots) = au, \quad \text{مثلا} \quad (11)$$

فإذا وضعنا $K=1$ في (9) نحصل على

$$y = C_0(x + 2x^2 + 3x^3 + \dots)$$

وهو حل غير مستقل عن الحل (11). ويمكن الحصول على الحل الثانى المستقل خطيا من $(\partial y / \partial K)_{K=0}$ وذلك باشتقاق (10) جزئيا بالنسبة إلى K نحصل على

$$\partial y / \partial K = d_0 x^K \ln x [K + (K+1)x + (K+2)x^2 + \dots] + d_0 x^K [1 + x + x^2 + \dots] \quad (13)$$

بوضع $K=0$ وبوضع b بدلا من d_0 نحصل على

$$\begin{aligned} \partial y / \partial K |_{K=0} &= b \ln[x] \{x + 2x^2 + 3x^3 \dots\} + b[1 + x + x^2 + \dots] \\ &= b[u \ln x + (1 + x + x^2 + \dots)] = bv \end{aligned} \quad (14)$$

ويكون هو الحل المطلوب

الحالة الرابعة: الجذران متساويان

قاعدة: إذا كان جذرا المعادلة الدليلية متساويين $K_2 = K_1$ فإننا نحصل على حلين مستقلين بالتعويض عن K في y وفى $\frac{\partial y}{\partial K}$ نحصل على الحل المطلوب.

مثال (٦): حل المعادلة

$$xy'' + y' + xy = 0$$

الحل: لدينا

$$xy'' + y' + xy = 0 \quad (1)$$

$$y'' + \frac{1}{x}y' + y = 0 \quad \text{بالقسمة على } x$$

ومن السهولة لثبات أن $x=0$ نقطة شاذة منتظمة نفترض أن

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m}, C_0 \neq 0 \quad (2)$$

وبالتالي

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m) x^{K+m-1}, y'' = \sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-2} \quad (3)$$

بالتعويض في (1) نحصل على

$$\sum C_m (K+m)(K+m-1) x^{K+m-1} + \sum (K+m) C_m x^{K+m-1} + \sum C_m x^{K+m+1} = 0$$

أى بعد التبسيط نؤول إلى

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m (K+m)^2 x^{K+m-1} + \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K+m+1} = 0 \quad (4)$$

وهي متطابقة. وبمساواة معامل اصغر قوى للمتغير x بالصفر فاننا من (4) نحصل على

$$C_0 K^2 = 0 \quad K^2 = 0, \quad K = 0, 0 \quad \text{أى } K \text{ جنر مكرر ،}$$

ونحصل على العلاقة التكرارية بمساواة معامل x^{K+m-1} في (4) بالصفر

$$C_m (K+m)^2 + C_{m-2} = 0 \Rightarrow C_m = -\frac{1}{(K+m)^2} C_{m-2} \quad (5)$$

للحصول على C_1 تساوى معامل x^K بالصفر نحصل على $C_1(K+1)^2=0$ وبالتالي فإن $C_1=0$ (حيث $K=0$ هو جذرا المعادلة التفاضلية). باستخدام $C_1=0$ و (5) نجد أن

$$C_1=C_3=C_5=C_7=\dots=0 \quad (6)$$

بوضع $m=2,4,6,\dots$ في (5) والتبسيط نحصل على

$$C_2=-C_0/(K+2)^2$$

$$C_4=-C_2/(K+4)^2=C_0/(K+2)^2(K+4)^2$$

$$C_6=-C_4/(K+6)^2=-C_0/(K+2)^2(K+4)^2(K+6)^2$$

ويكون

$$y=x^K(C_0+C_1x+C_2x^2+C_3x^3+\dots)$$

$$y=C_0x^K\left\{1-\frac{x^2}{(K+2)^2}+\frac{x^4}{(K+2)^2(K+4)^2}-\frac{x^6}{(K+2)^2(K+4)^2(K+6)^2}+\dots\right\} \quad (7)$$

بوضع $K=0$ يكون الحل هو

$$y=a\left[1-\frac{x^2}{(2)^2}+\frac{x^4}{(2^2)(4^2)}-\frac{x^6}{(2^2)(4^2)(6^2)}+\dots\right]=au \quad (\text{مثلا}) \quad (8)$$

للحصول على الحل الثانى

$$\partial y / \partial K = C_0 x^K \ln x \left[1 - \frac{x^2}{(K+2)^2} - \frac{x^4}{(K+2)^2(K+4)^2} + \dots\right]$$

$$+C_0 x^K \left[-\frac{x^2}{(K+2)^2} \frac{(-2)}{(K+2)} + \frac{x^4}{(K+2)^2(K+4)^2} \left[-\frac{2}{K+2} - \frac{2}{K+4}\right] + \dots\right]$$

بوضع $K = 0$

$$\begin{aligned} \frac{\partial y}{\partial K} \Big|_{K=0} &= b \ln x \left(1 - \frac{x^2}{2^2} + \frac{x^4}{2^2 \cdot 4^2} - \frac{x^6}{2^2 \cdot 4^2 \cdot 6^2} + \dots \right) \\ &+ b \left(\frac{x^2}{2^2} + \frac{x^4}{2^2 \cdot 4^2} \left(1 + \frac{1}{2} \right) + \frac{x^6}{2^2 \cdot 4^2 \cdot 6^2} \left(1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} \right) + \dots \right) \\ &= b \left[u \ln x + \left\{ \frac{x^2}{2^2} - \frac{x^4}{2^2 \cdot 4^2} \left(1 + \frac{1}{2} \right) + \dots \right\} \right] = bv, \text{ say} \end{aligned}$$

ويكون الحل المطلوب هو $y = au + bv$

١١-٦ الحل بالمتسلسلات حول نقطة شاذة منتظمة لقيم x الكبيرة

نفترض ان المعادلة المعطاة

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0 \quad (1)$$

ولأننا نريد إيجاد حل المعادلة (1) لقيم كبيرة للمتغير المستقل x أى حول ∞ . ولهذا الغرض فإننا نستبدل بالمتغير المستقل x المتغير t بالتحويل التالى

$$t = 1/x \quad \text{أى} \quad x = 1/t \quad (2)$$

وهذا التحويل يحول قيم x الكبيرة إلى قيم t الصغيرة وباستخدام (2) فإننا نكتب المعادلة (1) ونحصل على المعادلة الناتجة حول $t = 0$ أى

$$d^2y/dt^2 + P_1(t)dy/dt + Q_1(t)y = 0 \quad (3)$$

وعلى ذلك يقال ان المعادلة (1) لها نقطة شاذة منتظمة عند $x = \infty$ إذا كانت المعادلة المحولة (3) لها نقطة شاذة منتظمة عند $t = 0$.

مثال (٧): اثبت أن $x = \infty$ نقطة شاذة منتظمة للمعادلة

$$x^2 y'' + 4xy' + 2y = 0$$

الحل: لدينا

$$x^2 y'' + 4xy' + 2y = 0 \quad (1)$$

نستخدم التحويل

$$dt/dx = -\frac{1}{x^2} \quad \text{أى} \quad t = 1/x \quad \text{أى} \quad x = 1/t \quad (2)$$

ولكنه

$$y' = \frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{dy}{dt} \left(-\frac{1}{x^2} \right) = -t^2 \frac{dy}{dt}$$

$$y'' = \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = \frac{d}{dt} \left(\frac{dy}{dx} \right) \frac{dt}{dx} = \frac{d}{dt} \left(-t^2 \frac{dy}{dt} \right) \left(-\frac{1}{x^2} \right)$$

أى

$$y'' = \left(-t^2 \frac{d^2y}{dt^2} - 2t \frac{dy}{dt} \right) (-t^2) = t^4 \frac{d^2y}{dt^2} + 2t^3 \frac{dy}{dt} \quad (4)$$

باستخدام (2)، (3)، (4) فإن (1) تتحول إلى

$$\frac{1}{t^2} \left(t^4 \frac{d^2y}{dt^2} + 2t^3 \frac{dy}{dt} \right) + \frac{4}{t} \left(-t^2 \frac{dy}{dt} \right) + 2y = 0$$

أى

$$\frac{d^2y}{dt^2} - \left(\frac{2}{t} \right) \frac{dy}{dt} + \left(\frac{2}{t^2} \right) y = 0 \quad (5)$$

بمقارنة (5) مع

$$\left(\frac{d^2y}{dt^2} \right) + P(t) \frac{dy}{dt} + Q(t)y = 0$$

يكون $Q = \frac{2}{t^2}$ ، $P = \frac{-2}{t}$ وبالتالى فإن

$$tP(t) = -2, \quad t^2Q(t) = 2$$

وحيث أن كل من $tP(t)$ ، $t^2Q(t)$ تحليلية عند $t=0$ وبالتالى فإن $t=0$ تكون نقطة شاذة منتظمة للمعادلة (5) أما بالنسبة إلى (2)، فتكون $x = \infty$ نقطة شاذة منتظمة للمعادلة (1).

مثال (٨): اوجد حل في صورة متسلسلة للمعادلة

$$(1-x^2)\frac{d^2y}{dt^2}-2x\frac{dy}{dt}+6y=0$$

حول $x = \infty$

الحل: لدينا

$$(1-x^2)y''-2xy'+6y=0 \quad (1)$$

نضع

$$x=1/t \Rightarrow t=\frac{1}{x}, \quad \frac{dt}{dx}=-1/x^2 \quad (2)$$

$$\frac{dy}{dx}=\frac{dy}{dt}\frac{dt}{dx}=\frac{dy}{dt}\left(-\frac{1}{x^2}\right)=-t^2\frac{dy}{dt} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2y}{dx^2} &= \frac{d}{dx}\left(\frac{dy}{dx}\right) = \frac{d}{dt}\left(\frac{dy}{dx}\right)\frac{dt}{dx} = \frac{d}{dt}\left(-t^2\frac{dy}{dt}\right)\left(-\frac{1}{x^2}\right) \\ &= t^2\frac{d}{dt}\left(t^2\frac{dy}{dt}\right) = t^2\left(2t\frac{dy}{dt}+t^2\frac{d^2y}{dt^2}\right) \end{aligned} \quad (4)$$

وبالتعويض في (1) من (2) و (3) و (4) نحصل على

$$\left(1-\frac{1}{t^2}\right)\left(2t^3\frac{dy}{dt}+t^4\frac{d^2y}{dt^2}\right)-\frac{2}{t}\left(-t^2\frac{dy}{dt}\right)+6y=0$$

أى

$$t^2(t^2-1)\frac{d^2y}{dt^2}+2t^3\left(\frac{dy}{dt}\right)+6y=0$$

وبالقسمة على $t^2(t^2-1)$ نجد

$$\frac{d^2y}{dt^2}+\frac{2t}{t^2-1}\frac{dy}{dt}+\frac{6}{t^2(t^2-1)}y=0 \quad (5)$$

بالمقارنة مع

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + P(t) \frac{dy}{dt} + Q(t)y = 0$$

$$Q(t) = \frac{6}{t^2(t^2-1)}, \quad P(t) = \frac{2t}{t^2-1} \quad \text{حيث}$$

$$tP(t) = \frac{2t^2}{t^2-1}, \quad t^2Q(t) = \frac{6}{t^2-1} \quad \text{بحيث أن}$$

وبذلك تكون $tP(t)$ ، $t^2Q(t)$ كل منهما تحليلية عند $t=0$ وبذلك تكون $t=0$ نقطة شاذة منتظمة لمعادلة (5)

ولحل (5) نفترض أن

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m t^{K+m}, \quad C_0 \neq 0 \quad (6)$$

$$dy/dt = \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)C_m t^{K+m-1}, \quad \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1)C_m t^{K+m-2}$$

وبالتعويض عن y ، y' ، y'' في (5) نحصل على

$$(t^4 - t^2) \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1)C_m t^{K+m-2} + 2t^3 \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)C_m t^{K+m-1} + 6 \sum_{m=0}^{\infty} C_m t^{K+m} = 0$$

أي

$$\sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1)C_m t^{K+m+2} - \sum_{m=0}^{\infty} (K+m)(K+m-1)C_m t^{K+m} + \sum_{m=0}^{\infty} 2(K+m)C_m t^{K+m+2} + 6 \sum_{m=0}^{\infty} C_m t^{K+m} = 0$$

$$- \sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)(K+m-1) - 6\} C_m t^{K+m} + \quad \text{أو}$$

$$+ \sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)(K+m-1) + 2(K+m)\} C_m t^{K+m+2} = 0$$

$$\sum_{m=0}^{\infty} \{(K+m)^2 - (K+m) - 6\} C_m t^{K+m} \quad \text{لو}$$

$$-\sum \{(K+m)^2 + (K+m)\} C_m t^{K+m+2} = 0 \quad (7)$$

لو

$$\sum_{m=0}^{\infty} (K+m-3)(K+m+2) C_m t^{K+m} - \sum (K+m)(K+m+1) C_m t^{K+m+2} = 0$$

وهي متطابقة. وبمساواة معامل أقل قوى للمتغير t بالصفر أى t^K ، فإنه من (7) نحصل على المعادلة الدلالية

$$C_0(K-3)(K+2)=0 \Rightarrow K=3, K=-2, C_0 \neq 0$$

وبذلك يكون جذرا للمعادلة مختلفين والفرق بينهما عدد صحيح. ثم تساوى معامل t^{K+1} فى (7) بالصفر نحصل على $(K-2)(K+3)C_1=0$ والذي يعطى $C_1=0$ عندما $K=3$ و $K=-2$. وبمساواة معامل t^{K+m} فى (7) بالصفر نحصل على

$$(K+m-3)(K+m+2)C_m - (K+m-2)(K+m-1)C_{m-2} = 0$$

أى

$$C_m = \frac{(K+m-2)(K+m-1)}{(K+m-3)(K+m+2)} C_{m-2}, \quad m \geq 2 \quad (8)$$

بوضع $m=3,5,6,\dots$ فى (8) مع ملاحظة أن $C_1=0$ ، نجد أن

$$C_1 = C_3 = C_5 = \dots = 0 \quad \text{نلاحظ ان}$$

$$C_2 = \frac{K(K+1)}{(K-1)(K+4)} C_0$$

$$C_4 = \frac{(K+2)(K+3)}{(K+1)(K+6)} C_2 = \frac{K(K+2)(K+3)}{(K-1)(K+4)(K+6)} C_0,$$

حيث $(K+1) \neq 0$ وهكذا بالتعويض فى (6)

$$y = t^K C_0 \left[1 + \frac{K(K+1)}{(K-1)(K+4)} t^2 + \frac{K(K+2)(K+3)}{(K-1)(K+4)(K+6)} t^4 + \dots \right] \quad (9)$$

بوضع $K=3$ فى (9) وبوضع a بدلا من C_0 نحصل على

$$y = a t^3 \left[1 + \frac{3.4}{2.7} t^2 + \frac{3.5.6}{2.7.9} t^4 + \dots \right] = au \quad (10)$$

بوضع $K=-2$ فى (9) وبوضع b بدلا من C_0 نحصل على

$$y = b t^{-2} [1 - t^2/3] = bv \quad (11)$$

ويكون الحل المطلوب $y = au + bv$

$$y = a t^3 \left(1 + \frac{3.4}{2.7} t^2 + \frac{3.5.6}{2.7.9} t^4 \right) + \frac{b}{t^2} \left(1 - \frac{t^2}{3} \right)$$

$$y = \frac{a}{x^3} \left(1 + \frac{3.4}{2.7} \frac{1}{x^2} + \frac{3.5.6}{2.7.9} \frac{1}{x^4} + \dots \right) + b x^2 \left(1 - \frac{1}{3x^2} \right) \quad \text{أى أن}$$

ملحوظة: يمكن استخدام نفس طريقة فروبنيوس ونفس التعويض عندما يراد الحصول على حل بالمتسلسلات فى قوى x للتنازلية وذلك بافتراض الحل على الصورة

$$\sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{K-m}, C_0 \neq 0$$

القاعدة: (i) نفترض أن الحل على الصورة $y = \sum C_m x^{K-m}$ ، $C_0 \neq 0$

(ii) للحصول على المعادلة الدليلية . تساوى أكبر قوى للمتغير x بالصفر

(iii) للعلاقة التكرارية تساوى معامل أكبر أس (عموما) فى المتطابقة بالصفر.

(سوف نستخدم ذلك عند دراسة دالة ليجنדר فى باب قائم).

تمارين

أ - اثبت أن $x = 0$ نقطة عادية للمعادلات

(i) $y'' - xy' + 2y = 0$,

(ii) $(x^2 + 1)y'' + xy' - xy = 0$

ب - اوجد الحل في صورة متسلسلات للمعادلات

(i) $(1 - x^2)y'' + 2xy' - y = 0$, $x = 0$ حول

(ii) $(1 + x^2)y'' + xy' - y = 0$, $x = 0$ حول

(iii) $y'' - xy' + 2y = 0$, $x = 1$ حول

(iv) $(x^2 - 1)y'' + 3xy' + xy = 0$, $y(0) = 2, y'(0) = 3$

(v) $(2 + x^2)y'' + xy' - (1 + x)y = 0$, $x = 0$ حول

(vi) $(x^2 - 1)y'' + 4xy' + 2y = 0$, $x = 0$ حول

ج - استخدم المتسلسلات لحل المعادلات التالية

1- $2x(1 - x)y'' + (1 - x)y' + 3y = 0$

2- $4xy' + 2y' + y = 0$

3- $y'' - \frac{1}{4x}2y' + \frac{1}{8x^2}y = 0$

4- $2xy'' + (x + 1)y' + 3y = 0$

5- $2x^2y'' - xy' + (x^2 + 1)y = 0$

6- $(x^2 + 1)y'' + xy' - xy = 0$

7- $y'' + xy' + x^2y = 0$

8- $y'' - xy' - x^2y = 0$

9- $(1 + x^2)y'' + xy' - y = 0$

10- $y'' + x^2y = 0$

11- $x(1 - x)y'' - (1 + 3x)y' - y = 0$

12- $x^2y'' - 3xy' + (3 + 4x)y = 0$

13- $x^2y'' + xy' - (1 + x^2)y = 0$

14- $xy'' + (1 + x)y' + 2y = 0$

15- $x^2y'' - x(1 + x)y' + y = 0$

16- $xy'' + y - y = 0$

17- $x(1 - x^2)y'' + (1 - 3x^2)y' - xy = 0$

18- $4(x^4 - x^2)y'' + x^3y' - y = 0$

(مـ) اوجد حل المعادلات التالية في صورة متسلسلة تنازلية في المتغير المستقل

$$(1) (1-x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y = 0$$

$$(2) 4x^3y'' + 6x^2y' + y = 0$$

$$(3) (1-x^2)y'' - 2xy' + 12y = 0$$

$$(4) (1-x^2)y'' + 2xy' - y = 0$$

و- اوجد الحل في صورة متسلسلة قوى تنازلية للمعادلات التالية

$$(i) (1-x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y = 0, \quad x = \infty \quad \text{حول}$$

$$(ii) 4x^3y'' + 6x^2y' + y = 0, \quad x = -\infty \quad \text{حول}$$

ز- اثبت أن المعادلة

$$x^2y'' - (1-3x)y' + y = 0$$

ليس لها حل منتظم في قوى x التصاعدية ولوجد حلها المنتظم في قوى x التنازلية.

الثاني عشر

نظرية وجود ووحودية الحل

Existence and uniqueness theorems

١-١٢ مقدمة: تقابلنا كثيراً بعض المعادلات التفاضلية التي لا يمكن حلها بالطرق المعروفة حتى الآن. وقد صيغت كثير من الطرق للحصول على الحل بطرق عددية على درجة عالية من الدقة. وفي هذا الباب سوف نناقش طريقة التكرار (iteration) لإيجاد حل تقريبي لمسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = f(x, y) , \quad y(x_0) = y_0$$

يسمى الشرط $y(x_0) = y_0$ بالشرط الابتدائي. وترمز $y(x_0)$ إلى قيمة y عند $x = x_0$. وفي بعض الأحيان نعبر عن ذلك بالقول بأن $y = y_0$ عندما $x = x_0$.

في هذه الطريقة يتم استخدام تطبيق متكرر لنفس الخطوات حيث في كل خطوة نستخدم نتيجة الخطوة السابقة للحصول على نتيجة أكثر دقة عن ذي قبل.

٢-١٢ طريقة بيكار (Picard) للتقريب المتتالي (أو طريقة بيكار للاختزال)

نعتبر مسألة القيمة الحدية على الصورة

$$dy/dx = f(x, y) , \quad y(x_0) = y_0 \quad (1)$$

بتكامل (1) على الفترة (x_0, x) نحصل على

$$\int_{x_0}^x dy = \int_{x_0}^x f(x, y) dx$$

$$y(x) - y_0 = \int_{x_0}^x f(x, y) dx$$

$$y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y) dx \quad (2)$$

وعلى ذلك يكون حل مسألة القيمة الابتدائية (1) مكافئاً لإيجاد الدالة $y(x)$ التى تحقق المعادلة (2)، حيث إنه باشتقاق (2) نحصل على $dy/dx = f(x, y)$ وبوضع $x = x_0$ فى (2) ينتج $y(x_0) = y_0 + 0$ أى $y(x_0) = y_0$. وعلى العكس يمكن الحصول على (2) من (1) بالتكامل على الفترة (x_0, x) واستخدام الشرط الابتدائى $y(x_0) = y_0$.

وحيث أنه ليس لدينا تعبيراً عن y بدلالة x ، فإن التكامل فى الطرف الأيمن فى (2) لا يمكن حسابه. وعلى ذلك فإنه لا يمكن الحصول على قيمة y المضبوطة (exact) وبالتالي فإننا نحسب تقريبات متتالية للحلول (2) كما يلى: كتقريب أولى نضع $y = y_0$ فى التكامل فى الطرف الأيمن فى (2) ونحصل على

$$y_1(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_0) dx \quad (3)$$

حيث $y_1(x)$ هو قيمة مناظرة لقيمة $y(x)$ وتسمى بتقريب أول وهو يعطى تقريباً لقيمة $y(x)$ عند أى x . وللحصول على تقريب أفضل نضع y_1 بدلاً من y فى التكامل فى الطرف الأيمن فى (2) ونحصل على تقريب ثانى y_2 أى

$$y_2(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_1) dx \quad (4)$$

وبالاستمرار بهذه الطريقة نحصل على التقريب y_n المعطى بالعلاقة

$$y_n(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}) dx$$

وعلى ذلك فقد حصلنا بعد تقريبات متتالية على الحلول

$$y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)$$

مثال (١): استخدم طريقة بيكارد حتى التقريب الثالث لحل مسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = 2y - 2x^2 - 3, \quad y(0) = 2$$

الحل: لدينا

$$dy/dx = 2y - 2x^2 - 3, \quad y(0) = 2$$

نعرف ان التقريب النوني y_n لمسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = f(x, y), \quad \text{عندما } x = x_0, y = y_0 \quad (1)$$

يعطى بالعلاقة

$$y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}) dx \quad (2)$$

بمقارنة (1) مع (2) نجد أن

$$f(x, y) = 2y - 2x^2 - 3, \quad x_0 = 0, y_0 = 2 \quad (3)$$

باستخدام (2) نحصل على

$$y_n(x) = 2 + \int_0^x (2y_{n-1} - 2x^2 - 3) dx \quad (4)$$

التقريب الأول: نضع $n = 1$ في (4) نحصل على

$$\begin{aligned} y_1(x) &= 2 + \int_0^x (2y_0 - 2x^2 - 3) dx = 2 + \int_0^x (4 - 2x^2 - 3) dx \\ &= 2 + \int_0^x (1 - 2x^2) dx = 2 + \left[x - 2\frac{x^3}{3} \right]_0^x \\ &= 2 + x - \frac{2x^3}{3} \end{aligned} \quad (5)$$

التقريب الثاني: نضع $n = 2$ في (4) نحصل على

$$y_2(x) = 2 + \int_0^x (2y_1 - 2x^2 - 3) dx = 2 + \int_0^x \left[2 \left(2 + x - \frac{2x^3}{3} \right) - 2x^2 - 3 \right] dx$$

$$\begin{aligned}
&= 2 + \int_0^x \left(1 - 2x - 2x^2 - \frac{4x^3}{3} \right) dx \\
&= 2 + x + x^2 - \frac{2x^3}{3} - \frac{x^4}{3}
\end{aligned} \tag{6}$$

التقريب الثالث: نضع $n = 3$ في (4) نحصل على

$$\begin{aligned}
y_3 &= 2 + \int_0^x (2y_2 - 2x^2 - 3) dx = 2 + \int_0^x \left[2 \left(2 + x + x^2 - \frac{2x^3}{3} - \frac{x^4}{4} \right) - 2x^2 - 3 \right] dx \\
&= 2 + \int_0^x \left[1 + 2x - \frac{4x^3}{3} - \frac{2}{3}x^4 \right] dx = 2 + x + x^2 - \frac{x^4}{3} - \frac{2x^5}{15}
\end{aligned}$$

مثال (٢): استخدم طريقة بيكارد للتقريب المتتالي لإيجاد متتالية من دالتين التي تقترب من حل مسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = e^x + y^2, \quad y(0) = 1$$

الحل: لدينا

$$dy/dx = e^x + y^2, \quad \text{عندما } x=0 \text{ تكون } y=1 \tag{1}$$

نعرف أن التقريب للنوني y_n لمسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0 \tag{2}$$

يعطى بالعلاقة

$$y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}) dx \tag{3}$$

بمقارنة (1)، (2) نجد أن

$$f(x, y) = e^x + y^2, \quad x_0 = 0, y_0 = 1 \tag{4}$$

وعلى ذلك

$$y_n = 1 + \int_{x_0}^x (e^x + y_{n-1}^2) dx \quad (5)$$

التقريب الأول: نضع $n = 1$ في (5) حيث نحصل على

$$\begin{aligned} y_1 &= 1 + \int_0^x (e^x + y_0^2) dx = 1 + \int_0^x (e^x + 1) dx \\ &= 1 + [e^x + x]_0^x = 1 + e^x + x - 1 = e^x + x \end{aligned}$$

التقريب الثاني: نضع $n = 2$ في (5) نجد أن

$$y_2(x) = 1 + \int_0^x (e^x + y_1^2) dx = 1 + \int_0^x [e^x + (e^x + x)^2] dx$$

$$y_2 = 1 + \int_0^x [e^x + e^{2x} + x^2 + 2xe^x] dx =$$

$$= 1 + \left[e^x + \frac{1}{2}e^{2x} + \frac{x^3}{3} \right]_0^x + 2 \int_0^x xe^x dx$$

$$= 1 + e^x + \frac{1}{2}e^{2x} + \frac{x^3}{3} - 1 - \frac{1}{2} + 2 \left[[xe^x]_0^x - \int_0^x 1e^x dx \right]$$

$$= e^x + \frac{e^{2x}}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{1}{2} + 2[xe^x - e^x]_0^x$$

$$= e^x + \frac{e^{2x}}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{1}{2} + 2xe^x - 2(e^x - 1)$$

$$= \frac{1}{2}e^{2x} + \frac{x^3}{3} + \frac{3}{2} + (2x - 1)e^x.$$

مثال (٣): استخدم طريقة بيكارد للحصول على حل المعادلة التفاضلية

$$\frac{dy}{dx^2} = x^2 - y, \quad y(0) = 0.$$

أوجد على الأقل التقريب الرابع.

الحل: لدينا

$$dy/dx = x^2 - y, \quad x=0 \text{ عندما } y=0 \quad (1)$$

نعرف أن التقريب النوني y_n لمسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = f(x, y), \quad x=0 \text{ عندما } y=0 \quad (2)$$

يعطى بالعلاقة

$$y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}) dx \quad (3)$$

بمقارنة (2)، (3) نجد أن

$$f(x, y) = x^2 - y, \quad x_0 = 0, y_0 = 0 \quad (4)$$

وعلى ذلك

$$y_n = \int_0^x (x^2 - y_{n-1}) dx \quad (5)$$

التقريب الأول: بوضع $n = 1$ في (5) ونستخدم (4) نحصل على

$$y_1 = \int_0^x (x^2 - y_0) dx = \int_0^x x^2 dx = \frac{x^3}{3} \Big|_0^x = \frac{x^3}{3} \quad (6)$$

التقريب الثاني: بوضع $n = 2$ في (5) ونستخدم (6) نحصل على

$$\begin{aligned} y_2 &= \int_0^x (x^2 - y_1) dx = \int_0^x \left[x^2 - \frac{x^3}{3} \right] dx \\ &= \left[\frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} \right]_0^x = \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} \end{aligned} \quad (7)$$

التقريب الثالث: بوضع $n = 3$ في (5) ونستخدم (7) نحصل على

$$y_3 = \int_0^x (x^2 - y_2) dx = \int_0^x x^2 - \left(\frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{4} \right) dx$$

$$= \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{60} \int_0^x = \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{60} \quad (8)$$

التقريب الرابع: بوضع $n = 4$ في (5) وتستخدم (8) نحصل على

$$y_4 = \int_0^x (x^2 - y_3) dx = \int_0^x \left[x^2 - \left(\frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{60} \right) \right] dx$$

$$= \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{60} - \frac{x^6}{360}$$

١٢-٣ طريقة بيكارد للأنظمة التفاضلية الآتية:

يمكن استخدام طريقة بيكارد للتقريب لحل المعادلات التفاضلية الآتية ذات الشروط الابتدائية.

نمكن لدينا الأنظمة التفاضلية الآتية

$$\frac{dy}{dx} = f(x, y, z), \quad \frac{dz}{dx} = g(x, y, z) \quad (1)$$

مع الشروط الابتدائية $y = y_0, z = z_0$ عند $x = x_0$.

حيث الدوال f, g دوال متصلة في متغيراتها وقابلة للتكامل.

يعطى التقريب النوني (y_n, z_n) لمسألة للقيمة الابتدائية (1) بالتالي

$$y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx \quad (2)$$

$$z_n = z_0 + \int_{x_0}^x g(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx \quad (3)$$

والطريقة تعميم للطريقة السابقة وتتضح من الأمثلة التالية

مثال (١): اوجد التقريب الثالث للنظام

$$\frac{dy}{dx} = z, \quad \frac{dz}{dx} = x^2 z + x^4 y, \quad y(0) = 5, z(0) = 1$$

الحل: لدينا

$$(1) \quad \frac{dy}{dx} = z, \quad \frac{dz}{dx} = x^2 z + x^4 y, \quad \text{عند } x=0, z=1, y=5$$

التقريب للنوني (y_n, z_n) لمسألة القيمة الابتدائية

$$(2) \quad \frac{dy}{dx} = f(x, y, z), \quad \frac{dz}{dx} = g(x, y, z)$$

عند $x = x_0$ يكون $y = y_0, z = z_0$ يعطى بالعلاقة

$$(3) \quad y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx$$

$$(4) \quad z_n = z_0 + \int_{x_0}^x g(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx$$

بمقارنة (1)، (2) نجد أن

$$(5) \quad f = z, \quad g = x^2 z + x^4 y, \quad y_0 = 5, z_0 = 1, x_0 = 0$$

ويكون لدينا

$$(6) \quad y_n = 5 + \int_0^x z_{n-1} dx$$

$$(7) \quad z_n = 1 + \int_0^x (x^2 z_{n-1} + x^4 y_{n-1}) dx$$

التقريب الأول: بوضع $n = 1$ في (6) واستخدام (5) فيكون

$$(8) \quad y_1 = 5 + \int_0^x z_0 dx = 5 + \int_0^x dx = 5 + x$$

بوضع $n = 1$ في (7) واستخدام (5) فيكون

$$\begin{aligned}
z_1 &= 1 + \int_0^x (x^2 z_0 + x^4 y_0) dx \\
&= 1 + \int_0^x (x^2 + x^4 \cdot 5) dx = 1 + \frac{x^3}{3} + x^5 \quad (9)
\end{aligned}$$

التقريب الثاني: بوضع $n = 2$ في (6) واستخدام (9) نجد أن

$$y_2 = 5 + \int_0^x z_1 dx = 5 + \int_0^x \left(1 + \frac{x^3}{3} + x^5\right) dx = 5 + x + \frac{x^4}{12} + \frac{x^6}{6} \quad (10)$$

بوضع $n = 2$ في (7) ونستخدم (8)، (9) نجد أن

$$\begin{aligned}
z_2 &= 1 + \int_0^x (x^2 z_1 + x^4 y_1) dx = 1 + \int_0^x \left[x^2 \left(1 + \frac{x^3}{3} + x^5\right) + x^4 (5 + x) \right] dx \\
z_2 &= 1 + \int_0^x \left(x^2 + 5x^4 + \frac{4}{3}x^5 + x^7 \right) dx = 1 + \frac{x^3}{3} + x^5 + \frac{2}{9}x^6 + \frac{1}{8}x^8 \quad (11)
\end{aligned}$$

التقريب الثالث: بوضع $n = 3$ في (6) واستخدام (11) نحصل على

$$\begin{aligned}
y_3 &= 5 + \int_0^x z_2 dx = 5 + \int_0^x \left(1 + \frac{1}{3}x^3 + x^5 + \frac{2}{9}x^6 + \frac{x^8}{8} \right) dx \\
&= 5 + x + \frac{x^4}{12} + \frac{x^6}{6} + \frac{2}{63}x^7 + \frac{1}{72}x^9
\end{aligned}$$

بوضع $n = 3$ في (7) واستخدام (10)، (11) نحصل على

$$\begin{aligned}
z_3 &= 1 + \int_0^x (x^2 z_2 + x^4 y_2) dx \\
&= 1 + \int_0^x \left[x^4 \left(5 + x + \frac{x^4}{12} + \frac{x^6}{6} \right) + x^3 \left(1 + \frac{x^3}{3} + x^5 + \frac{2x^6}{9} + \frac{x^8}{9} \right) \right] dx \\
&= 1 + \frac{x^3}{3} + x^5 + \frac{2}{9}x^6 + \frac{1}{8}x^8 + \frac{11}{244}x^9 + \frac{7}{264}x^{11}
\end{aligned}$$

مثال (٢): لوجد التقريب الثالث لمسألة القيمة الحدية

$$d^2y/dx^2 = xy + 1, \quad y_0 = 1, (dy/dx)_0 = 0, x_0 = 0$$

الحل: ليكن $\frac{dy}{dx} = z$ وبالتالي $\frac{d^2y}{dx^2} = \frac{dz}{dx}$ وتكون الشروط الابتدائية عند $x = 0$ يكون $y_0 = 1, z_0 = 0$ ولحل هذه المسألة سوف نحل مسألة القيمة الابتدائية

$$\frac{dy}{dx} = z, \quad \frac{dz}{dx} = 1 + xy, \quad (1)$$

عند $x = 0$ يكون $y = 1, z = 0$

نعرف أن التقريب للنوني (y_n, z_n) لمسألة القيمة الابتدائية.

$$(2) \text{ عند } x = x_0 \text{ يكون } y = y_0, z = z_0, \frac{dy}{dx} = f(x, y, z), \frac{dz}{dx} = g(x, y, z)$$

$$y_n = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx \quad (3)$$

$$z_n = z_0 + \int_{x_0}^x g(x, y_{n-1}, z_{n-1}) dx \quad (4)$$

بمقارنة (1)، (2) يكون لدينا

$$f(x, y, z) = z, \quad g(x, y, z) = 1 + xy, \quad y_0 = 1, z_0 = 0, x_0 = 0 \quad (5)$$

من (3) يكون لدينا

$$y_n = 1 + \int_0^x z_{n-1} dx \quad (6)$$

ومن (4) يكون لدينا

$$z_n = \int_0^x (1 + xy_{n-1}) dx \quad (7)$$

التقريب الأول: بوضع $n = 1$ في (6) واستخدام (5) نجد أن

$$y_1 = 1 + \int_0^x z_0 dx = 1 + \int_0^x 0 dx = 1 \quad (8)$$

ثم نضع $n = 1$ في (7) واستخدام (5) نحصل على

$$z_1 = \int_0^x (1 + xy_0) dx = \int_0^x (1 + x) dx = x + \frac{x^2}{2} \quad (9)$$

التقريب الثاني: بوضع $n = 2$ في (6) واستخدام (9) نحصل على

$$y_2 = 1 + \int_0^x z_1 dx = 1 + \int_0^x \left(x + \frac{x^2}{2} \right) dx = 1 + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} \quad (10)$$

بوضع $n = 2$ في (7) واستخدام (8) نحصل على

$$z_2 = \int_0^x (1 + xy_1) dx = \int_0^x (1 + x) dx = x + \frac{1}{2}x^2 \quad (11)$$

التقريب الثالث: بوضع $n = 3$ في (6) واستخدام (11) نحصل على

$$y_3 = 1 + \int_0^x z_2 dx = 1 + \int_0^x \left(x + \frac{1}{2}x^2 \right) dx = 1 + \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{6}x^3$$

بوضع $n = 3$ في (7) واستخدام (10) نحصل على

$$\begin{aligned} z_3 &= \int_0^x (1 + xy_2) dx = \int_0^x \left[1 + x \left(1 + \frac{1}{2}x^2 + \frac{x^3}{6} \right) \right] dx \\ &= x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{8} + \frac{x^5}{30} \end{aligned}$$

١٢-٤ مسائل وجود ووحودية الحل :

لننظر الآن إلى الامثلة التالية:

أ - نعتبر مسألة القيمة الابتدائية

$$|dy/dx| + |y| = 0 \quad , \quad y(0) = 1 \quad (1)$$

بافتراض أن هناك حلاً ممكناً لهذه المسألة هو $y \neq 0$. والقسمة على $|y|$ والتكامل يؤدي إلى تناقض. نفترض بالتالي $y = 0$ هو الحل الوحيد للمعادلة التفاضلية. من الواضح أن هذا الحل لا يحقق الشرط الابتدائي $y(0) = 1$. وعلى ذلك نرى مسألة القيمة الابتدائية (1) ليس لها حل على الإطلاق.

ب- نعتبر الآن مسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = x, \quad y(0) = 1 \quad (2)$$

وبفضل المتغيرات نحصل على $dy = x dx$ وبالتكامل $y = \frac{x^2}{2} + c$ حيث c ثابت اختياري وباستخدام الشرط الابتدائي $y(0) = 1$ أي $1 = 0 + c$ فيكون الحل هو $y = \frac{x^2}{2} + 1$ وبالتالي يكون لمسألة القيمة الابتدائية حل وحيد.

ج - نعتبر الآن مسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = (y - 1)/x, \quad y(0) = 1 \quad (3)$$

وبفصل المتغيرات يكون لدينا

$$\frac{dy}{y-1} = \frac{dx}{x}$$

وبالتكامل نحصل على

$$\ln(y - 1) = \ln x + \ln c$$

أي $y - 1 = xc$ وباستخدام الشرط الابتدائي $y = 1$ عندما $x = 0$ فنجد أنه لا يمكن تحديد الثابت c . وبالتالي يكون لمسألة القيمة الابتدائية (3) عدد لا نهائي من الحلول معطى بالعلاقة $y - 1 = xc$ حيث c ثابت اختياري.

من الأمثلة السابقة نرى أن مسألة القيم الابتدائية

$$dy/dx = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0 \quad (4)$$

قد لا يكون لها حلول أو حل وحيد أو أكثر من حل وهذا يقودنا إلى السؤالين التاليين:

أ - مسألة وجود الحل (existence problem): تحت أى شروط يكون لمسألة القيمة الابتدائية (4) حل واحد على الأقل ؟

ب - مسألة وحدوية الحل (uniqueness problem) تحت أى شروط يكون لمسألة القيمة الابتدائية (4) حل وحيد ؟

تسمى النظريات التى تتص على وجود الحلول وعلى وحدوية الحلول بنظريات الوجود والوحدوية على الترتيب.

نلاحظ أن الأمثلة الثلاثة السابقة بسيطة وتوضح ما نقصده بوجود ووحدوية الحل. كما أنه إذا تعذر حل المعادلة بالطرق المعروفة يكون من المهم معرفة وجود الحل ووحدويته.

شرط لبشتر (Lipschitz condition): يقال أن الدالة $f(x, y)$ تحقق شرط لبشتر فى المنطقة D فى المستوى xy إذا وجد ثابت موجب K بحيث أن

$$|f(x, y_2) - f(x, y_1)| \leq K |y_2 - y_1|, \quad K > 0$$

طالما أن $(x, y_1) \in D, (x, y_2) \in D$. ويسمى K بثابت لبشتر للدالة $f(x, y)$.

نظرية (1): ليكن $\varphi(x)$ حلا لمسألة القيمة الابتدائية.

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0, \quad (1)$$

على I إذا وفقط إذا كانت هى حلا متصلا للمعادلة التكاملية

$$\varphi(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt \quad (2)$$

حيث I فترة ما، $x_0 \in I$

البرهان: نفترض أن φ حلا لمسألة القيمة الابتدائية فإن

$$\varphi'(x) = f(x, \varphi(x)), \quad x \in I \quad (3)$$

وحيث أن φ متصلة على I و f متصلة فى D فبلى ذلك أن $f(x, \varphi(x))$ تكون متصلة على I . وبالتكامل من x_0 إلى x نحصل على المعادلة (2)

لجميع $x \in I$ وبتطبيق الشرط الابتدائي $\varphi(x_0) = y_0$ نرى أن φ هي حل للمعادلة التكاملية (2) حيث $(x_0, y_0) \in D$.

وعلى العكس إذا كانت φ حلا للمعادلة التكاملية (2) على I وحيث أن $f(x, \varphi(x))$ دالة متصلة لجميع $x \in I$ وباشتقاق (2) نرى أن

$$\varphi'(x) = f(x, \varphi(x)) \quad , \quad x \in I$$

ونلاحظ في (2) أن $\varphi(x_0) = y_0$ وبالتالي تكون φ حلا لمسألة القيمة الحدية (1).

نظرية (٢): (وجود الحل): ليكن $f(x, y)$ دالة متصلة في نطاق ما D وأنها تحقق شرط لبشتر في D أي

$$|f(x, y_1) - f(x, y_2)| \leq K |y_1 - y_2| \quad , \quad K > 0 \quad (1)$$

لجميع $(x, y_1), (x, y_2) \in D$. إذا كانت (x_0, y_0) نقطة في D ، فإنه يوجد حل $\phi(x)$ لمسألة القيمة الابتدائية

$$y' = f(x, y) \quad , \quad y(x_0) = y_0 \quad (2)$$

على الفترة $I: |x - x_0| \leq h$ لبعض $h > 0$.

البرهان: سوف نثبت النظرية باستخدام طريقة بيكارڊ للتقريب المتتالي السابق شرحها. ليكن لدينا المستطيل R .

$$R: |x - x_0| \leq a \quad , \quad |y - y_0| \leq b, \quad a > 0, b > 0$$

الذي يقع في D . وحيث أن f متصلة على مجموعة مغلقة ومحدودة R وبالتالي تكون محدودة على R . وعلى ذلك يوجد ثابت $M > 0$ بحيث أن

$$|f(x, y)| \leq M \quad (3)$$

لجميع $(x, y) \in R$. لنعرف h بالتالي

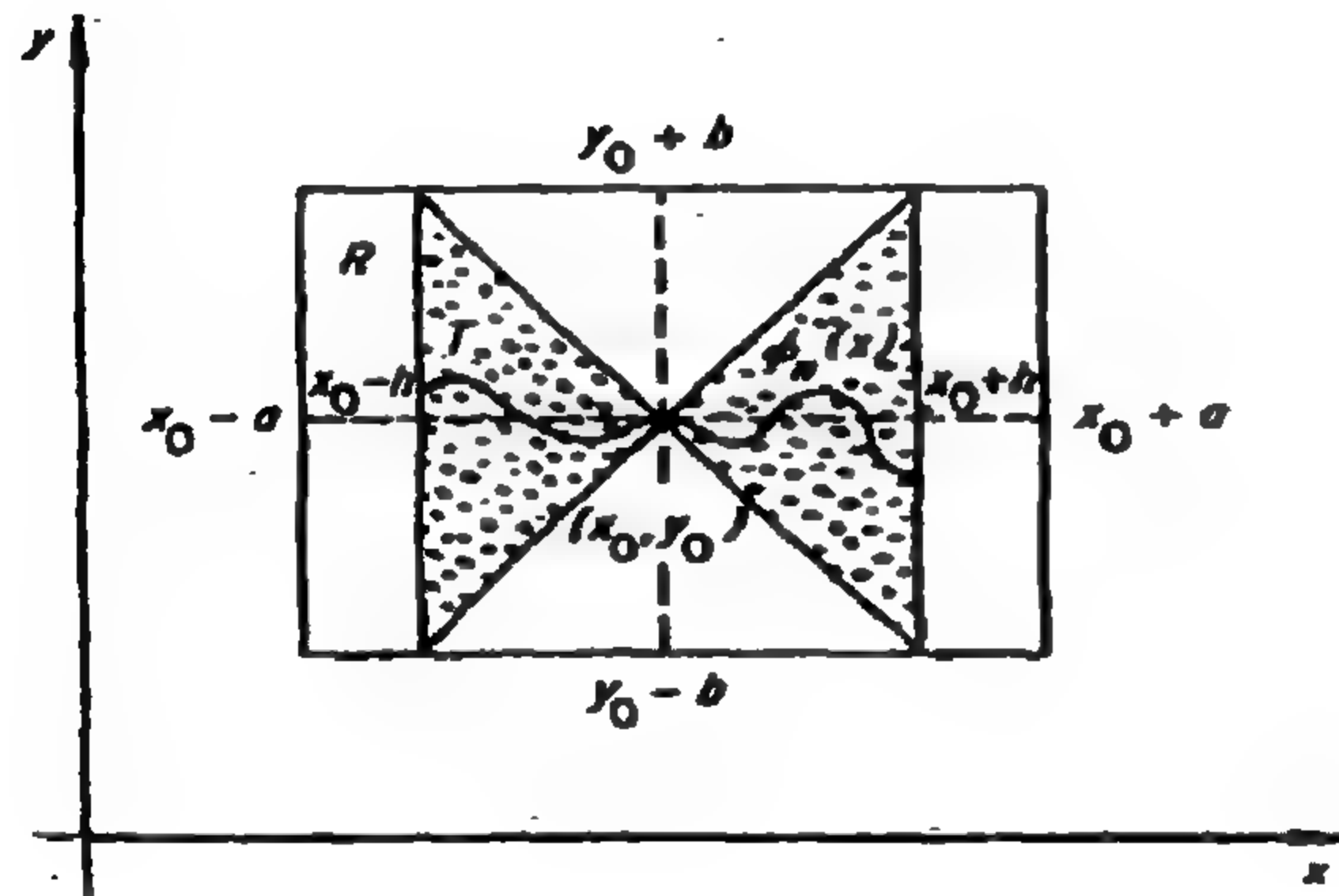
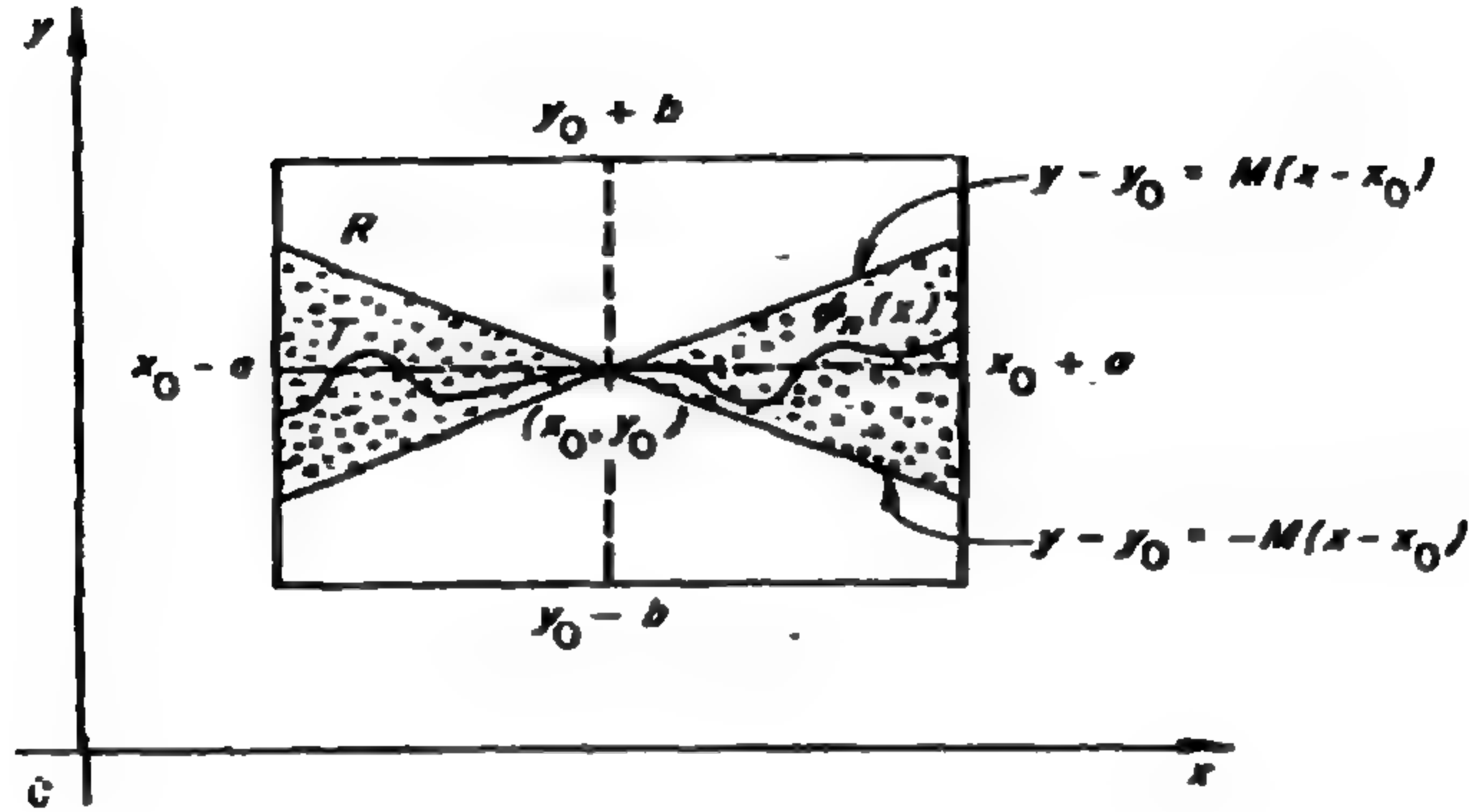
$$h = \min(a, b / M) \quad (4)$$

سوف نثبت بالاستنتاج (الاستقراء) الرياضي أن $\phi_n(x)$ دالة متصلة وتحقق

$$|\phi_n(x) - y_0| \leq M |x - x_0| \quad (5)$$

لجميع $x \in I : |x - x_0| \leq h$

والتفسير الهندسي للمتيانة (5) هو أن ϕ_n تقع في $T \subset R$ ومحدودة بالمستقيمين $y - y_0 = \pm M(x - x_0)$ و $x - x_0 = \pm h$ كما هو مبين بالشكل



حيث أن $h \leq b/M$ فيلبي من افتراض تحقق (5)، أن

$$|\phi_n(x) - y_0| \leq Mh \leq b$$

ونعرف أن $h \leq a$ وبالتالي كل النقاط $(x, \phi_n(x))$ تقع في R لجميع $x \in I$. ويكون من الواضح أن ϕ_0 موجودة وهي دالة متصلة على I وتحقق المتباينة (5). وعلى ذلك تكون ϕ_1 معطاه بالعلاقة

$$\phi_1(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, y_0) dt.$$

وحيث f دالة متصلة على R ، $f(t, y_0)$ تكون متصلة على I فإن ϕ_1 تكون موجودة ومتصلة على I . ونرى أن

$$|\phi_1(x) - y_0| = \left| \int_{x_0}^x f(t, y_0) dt \right| \leq \int_{x_0}^x |f(t, y_0)| dt \leq M |x - x_0|$$

والتي تبين أن ϕ_1 تحقق للمتباينة (5).

وكما ذكرنا أننا سوف نثبت وجود واتصال ϕ_n بالاستنتاج الرياضي. نفترض وجود ϕ_n وهي متصلة على I وتحقق المتباينة (5) وحيث أن النقاط $(x, \phi_n) \in R$ ، $x \in I$ فإن $f(x, \phi_n)$ تكون موجودة لكل $x \in I$. وعلاوة على ذلك تكون f متصلة على R و ϕ_n متصلة على I . وبلى ذلك أن

$$\phi_{n+1} = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \phi_n(t)) dt \quad (A)$$

تكون موجودة كدالة متصلة على I . وعلى ذلك يكون لدينا

$$|\phi_{n+1}(x) - y_0| \leq \int_{x_0}^x |f(t, \phi_n(t))| dt \leq M |x - x_0|$$

والذي يبين وجود ϕ_{n+1} والتي تحقق (5). وهذا يثبت وجود ϕ_n وتكون متصلة على I وتحقق (5).

ونلاحظ أنه يمكن كتابة ϕ_n على الصورة

$$\phi_n = y_0 + (\phi_1 - y_0) + (\phi_2 - \phi_1) + \dots + (\phi_n - \phi_{n-1})$$

والذي يبين أن $\phi_n(x)$ هي المجموع الجزئي النوني للمتسلسلة

$$y_0 + \sum_{n=1}^{\infty} [\varphi_n(x) - \varphi_{n-1}(x)] \quad (6)$$

وعلى ذلك اثبات تقارب المتتابعة $\{\varphi_n(x)\}$ يكون مكافئاً لإثبات تقارب المتسلسلة (6).

وحيث أنه لدينا

$$\varphi_2(x) - \varphi_1(x) = \int_{x_0}^x [f(t, \varphi_1(t)) - f(t, y_0)]$$

$$\Rightarrow |\varphi_2(x) - \varphi_1(x)| \leq \int_{x_0}^x |f(t, \varphi_1(t)) - f(t, y_0)| dt$$

وحيث أن f تحقق شرط لبشتر فنحصل على

$$|\varphi_2(x) - \varphi_1(x)| \leq K \int_{x_0}^x |\varphi_1(t) - y_0| dt$$

باستخدام ومن (5) نحصل على

$$|\varphi_2(x) - \varphi_1(x)| \leq MK \int_{x_0}^x |t - x_0| dt$$

إذا كانت $x \geq x_0$ فإن

$$|\varphi_2(x) - \varphi_1(x)| \leq \frac{MK}{2} |x - x_0|^2$$

وتتحقق النتيجة أيضاً في حالة $x \leq x_0$.

والآن سوف نثبت بالاستنتاج الرياضي أن

$$|\varphi_n(x) - \varphi_{n-1}(x)| \leq \frac{MK^{n-1}}{n!} |x - x_0|^n \quad (7)$$

لجميع $x \in I$. ومن الواضح أن هذا يكون صحيحاً عندما $n=1, n=2$.

نعتبر الحالة $x \geq x_0$ (بالمثل يمكن إثبات النتيجة إذا كانت $x < x_0$)

نفترض صحة (7) أى عند n وستثبت صحتها عند $n+1$ فيكون

$$|\varphi_{n+1}(x) - \varphi_n(x)| \leq \int_{x_0}^x |f(t, \varphi_n(t)) - f(t, \varphi_{n-1}(t))| dt$$

وباستخدام شرط ليبتز نحصل على

$$|\varphi_{n+1}(x) - \varphi_n(x)| \leq K \left| \int_{x_0}^x |\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t)| dt \right| \quad (8)$$

من العلاقتين (7)، (8) نجد أن

$$|\varphi_{n+1}(x) - \varphi_n(x)| \leq \frac{MK^n}{n!} \left| \int_{x_0}^x |t - x_0|^n dt \right| = \frac{MK^n}{(n+1)!} |x - x_0|^{n+1}$$

وهى نفس العلاقة (7) فى حالة $(n+1)$. وبهذا يتم برهان هذا الجزء.

عندما $|x - x_0| \leq h$ نلاحظ أن

$$\frac{K^n |x - x_0|^n}{n!} \leq \frac{K^n h^n}{n!} \quad \text{لجميع قيم } n$$

وحيث أن المتسلسلة $\sum_{n=1}^{\infty} K^n h^n / n!$ تتقارب إلى e^{Kh} فإن المتسلسلة (6)

تتقارب بانتظام لجميع $x \in I$ باستخدام اختبار فيراشتراس من نوع M

(Weirstrass M-test). وبالتالي للمتتابعة التقريبية $\{\phi_n(x)\}$ تتقارب بانتظام

إلى نهاية الدالة $\phi(x)$ لجميع $x \in I$. وحيث كل $\phi_n(x)$ تكون متصلة على I

فإن $\phi(x)$ تكون متصلة لجميع $x \in I$. وعلى ذلك تكون $\phi_n(x)$ وبالتالي

$\phi(x)$ تحقق (5). ومن ذلك نرى أن

$$|\phi(x) - y_0| \leq M |x - x_0|$$

والذى يعنى أن $(x, \phi(x)) \in R$ لجميع $x \in I$.

وأخيرا نريد إثبات أن

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{x_0}^x f(t, \varphi_n(t)) dt = \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt, x \in I$$

نعتبر

$$\begin{aligned} & \left| \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt - \int_{x_0}^x f(t, \varphi_n(t)) dt \right| \\ & \leq \left| \int_{x_0}^x |f(t, \varphi(t)) - f(t, \varphi_n(t))| dt \right| \\ & \leq K \left| \int_{x_0}^x |\varphi(t) - \varphi_n(t)| dt \right| \\ & \leq K |x - x_0| \max_{t \in I} |\varphi(t) - \varphi_n(t)| \\ & \leq Kh \max_{t \in I} |\varphi(t) - \varphi_n(t)| \end{aligned}$$

وحيث أن المتتابة $\{\varphi_n(x)\}$ تتقارب بانتظام إلى $\varphi(t)$ على I ، لأي $\varepsilon > 0$ يوجد عدد صحيح N بحيث أن

$$\max_{t \in I} |\varphi(t) - \varphi_n(t)| < \frac{\varepsilon}{Kh}$$

لجميع $n \geq N$. وبالتالي لكل $n \geq N$ يكون لدينا

$$\left| \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt - \int_{x_0}^x f(t, \varphi_n(t)) dt \right| < \varepsilon$$

وبهذا يتم البرهان.

نظرية (٣) (وحدوية الحل): لتكن f دالة متصلة وتحقق شرط ليبتز في R إذا كان حل مسألة القيمة الابتدائية

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0$$

موجودا فيكون حلا وحيدا.

البرهان: نفترض أن $\varphi(x)$ ، $\psi(x)$ حلان لمسألة القيمة الابتدائية سوف نثبت أن $\psi(x) = \varphi(x)$ لجميع $x \in I$. ليكن

$$\varphi(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt \quad (9)$$

$$\psi(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \psi(t)) dt \quad (10)$$

لجميع $x \in I$. وبطرح (9) من (10) نحصل على

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq \int_{x_0}^x |f(t, \psi(t)) - f(t, \varphi(t))| dt \quad (11)$$

وباستخدام شرط ليبتز نحصل على

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq K \int_{x_0}^x |\psi(t) - \varphi(t)| dt \quad (12)$$

وحيث أن كل من $\psi(x)$ ، $\varphi(x)$ دالة متصلة فإن $\psi(x) - \varphi(x)$ يكون دالة متصلة وبالتالي فهي محدودة على I أي أن

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq C$$

حيث C ثابت ما. وبذلك يصبح (12) على الصورة

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq CK \int_{x_0}^x dt = CK |x - x_0| \quad (13)$$

لجميع $x \in I$. سوف نثبت بالاستنتاج الرياضي أن

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq CK^n |x - x_0|^n / n! \quad (14)$$

لجميع $x \in I$. ويكون واضحاً من (13) أن (14) تكون متحققة عندما $n = 1$. والآن نفترض أن (14) متحققة فإنه من (12)، (14) يكون لدينا

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq \frac{CK^{n+1}}{n!} \int_{x_0}^x |t - x_0|^n dt = \frac{CK^{n+1}}{(n+1)!} |x - x_0|^{n+1}$$

لجميع $x \in I$ وهى نفس العلاقة (14) وذلك باحلال $(n+1)$ بدلا من n عندما

$$\frac{K^n |x - x_0|^n}{n!} \leq \frac{K^n h^n}{n!} \quad |x - x_0| \leq h$$

وحيث أن المتسلسلة $\sum_{n=1}^{\infty} K^n h^n / n!$ تتقارب إلى e^{Kh} . فيكون من الضروري أن

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{(Kh)^n}{n!} = 0$$

ينتج مباشرة من (14) أن

$$|\psi(x) - \varphi(x)| \leq \frac{C(Kh)^n}{n!}, \quad \text{لأى } n$$

وبالتالى

$$0 \leq |\psi(x) - \varphi(x)| \leq \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{C(Kh)^n}{n!} = 0$$

لجميع $x \in I$. وبالتالى $|\psi(x) - \varphi(x)| = 0$ أى أن $\varphi(x) = \psi(x)$.

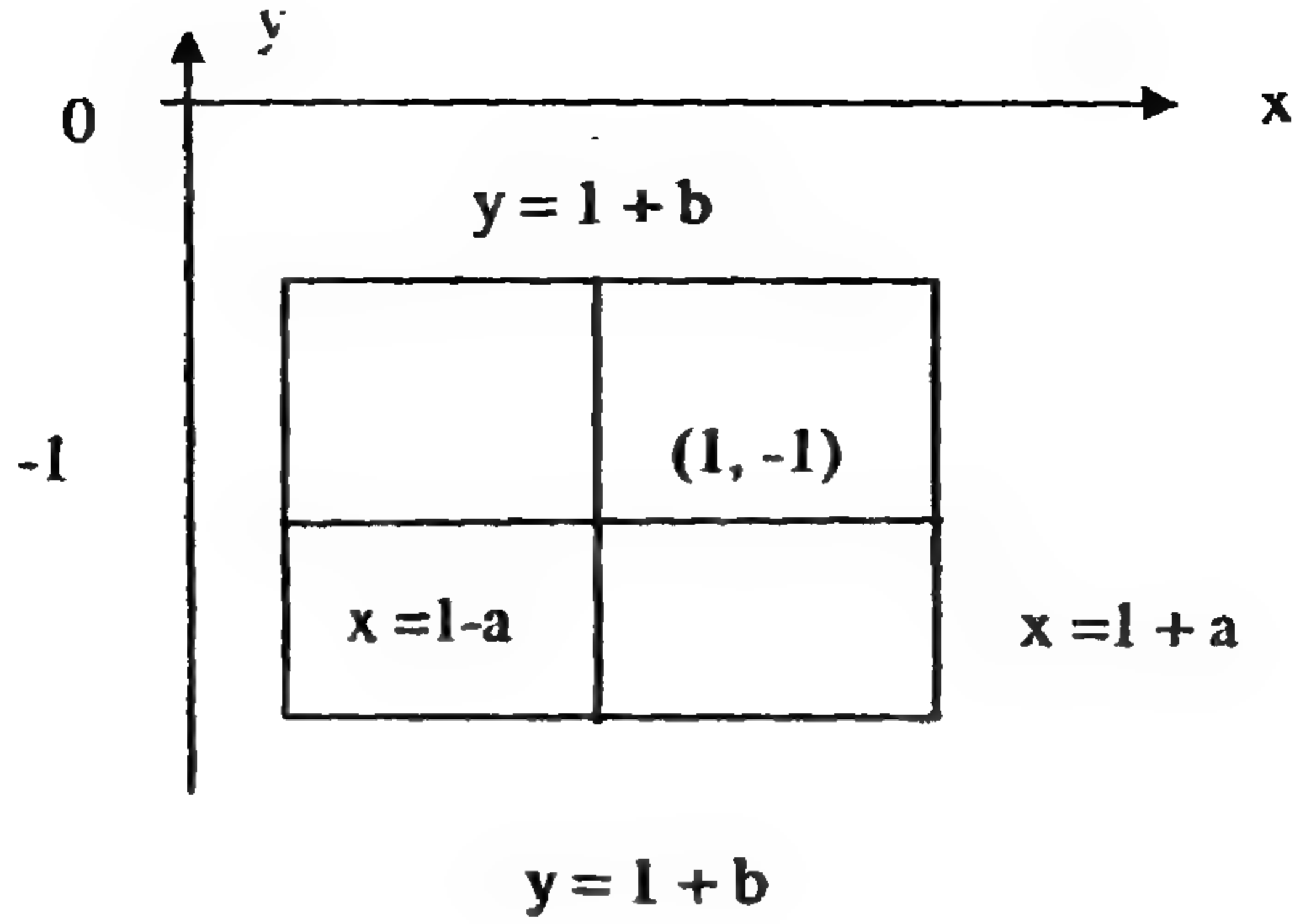
لجميع $x \in I$. وعلى ذلك تكون الدالة $\varphi(x)$ الحل الوحيد لمسألة القيمة الابتدائية.

مثال (١): لوجد فترة وجود حل مسألة القيمة الابتدائية $y' = y^2, y(1) = -1$
الحل : يكون لدينا

$$f(x, y) = y^2, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 2y$$

وكل منهما متصلتان لجميع قيم (x, y) . وباستخدام نظرية وجود الحل نجد أن f تحقق شروط النظرية على المستطيل حول النقطة $(1, -1)$ كما فى الشكل

$$R : |x - 1| < a, |y + 1| < b$$



ليكن $M = \max |f(x, y)|$ لكل $(x, y) \in R$ ، $h = \min(a, b/M)$. فإن نظرية (٢) تؤكد أن مسألة القيمة الابتدائية المعطاه لها حل وحيد على $|x - 1| \leq h$.

والآن في هذه الحالة $M = (-1 - b)^2 = (b + 1)^2$ وبالتالي $h = \min\left(a, \frac{b}{(b + 1)^2}\right)$. ونعتبر الآن الدالة $F(b) = \frac{b}{(b + 1)^2}$. ومن

$F'(b) = \frac{1 - b}{(b + 1)^3}$ نرى أن أكبر قيمة للدالة $F(b)$ ، $b > 0$ يكون عندما $b = 1$

وعلى ذلك يكون $F(1) = \frac{1}{4}$ وبالتالي إذا كان $a \geq \frac{1}{4}$ ، $\frac{b}{(b + 1)^2} \leq a$ ، لجميع

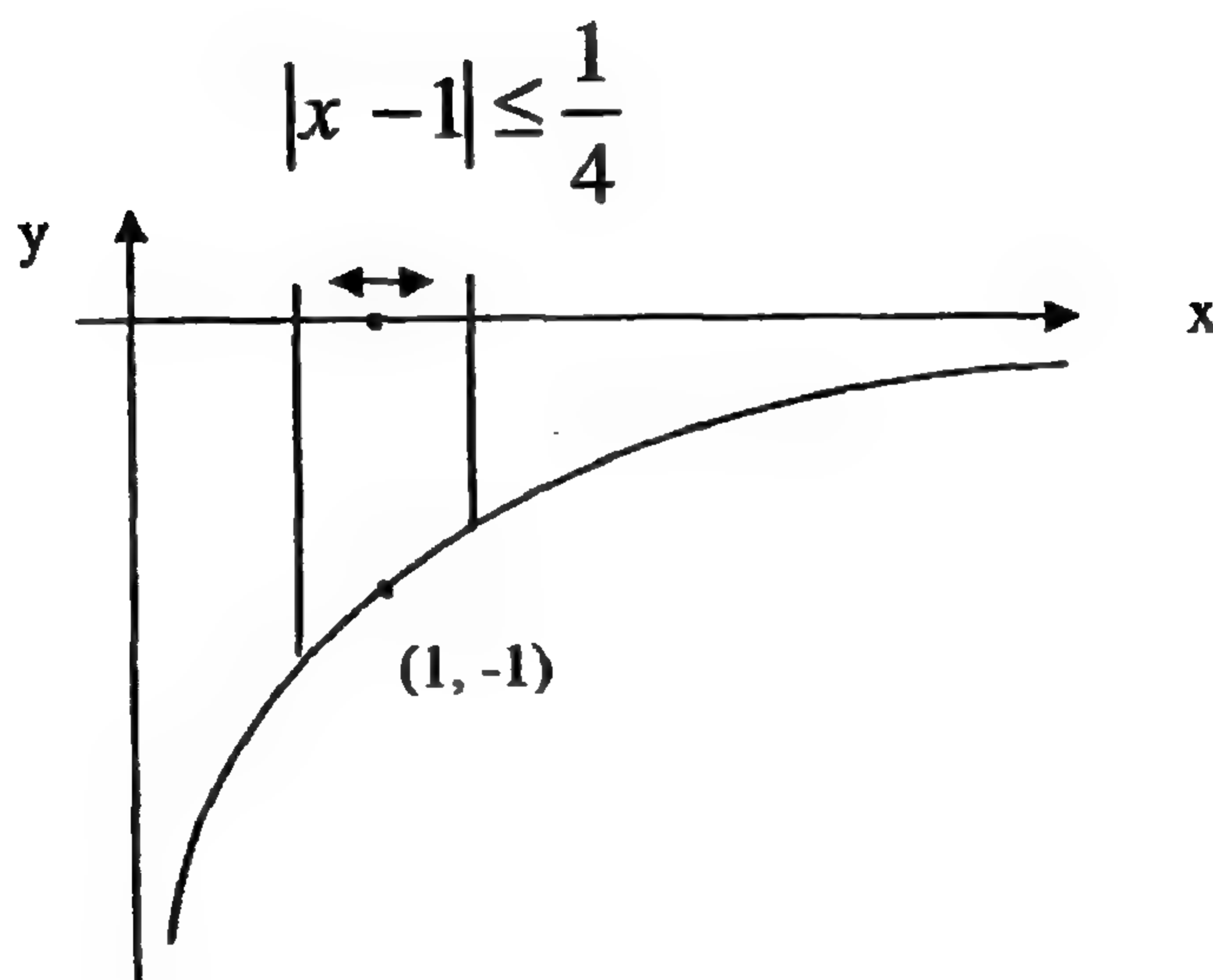
$b > 0$ وبالتالي $h = \frac{b}{(b + 1)^2} \leq \frac{1}{4}$ بغض النظر عن قيمة a . إذا كان $a < \frac{1}{4}$

فيكون بالتاكيد $h < \frac{1}{4}$. وبالتالي في أي حالة $h \leq \frac{1}{4}$. لكل $b = 1$ ، $a \geq \frac{1}{4}$ ،

يكون

$$h = \min\left(a, \frac{b}{(b + 1)^2}\right) = \min\left(a, \frac{1}{4}\right) = \frac{1}{4}$$

وهى أحسن قيمة ممكنة من h طبقاً للنظرية. وعلى ذلك يكون من النظرية أن مسألة القيمة الابتدائية لها حل وحيد على الفترة $\frac{3}{4} \leq x \leq \frac{5}{4}$. ومن جهة النظر الأخرى أن هذا لايعنى وجود الحل فى هذه الفترة القصيرة. ويمكن تعريف الحل على فترة أطول تحتوى هذه الفترة القصيرة $|x-1| \leq \frac{1}{4}$ التى اكتتها نظرية الوجود. وفى الحقيقة أن حل المسألة المعطاه هو $y = \frac{-1}{x}$ وهو معرف على الفترة $0 < x < \infty$ وله مشتقه متصلة على هذه الفترة.



مثال (٢) : عين فترة وجود الحل فى المثال السابق مع الشرط الابتدائى $y(1) = 1$.

الحل: بدون حل المعادلة يمكن اثبات وجود حل وحيد لها فى فترة $|x - x_0| = |x - 1| \leq h$. ليكن $a = b = 1$. فإن $f(x, y) = y^2 < 9 = M$ لجميع

$$|y - y_0| \leq 1, \quad y_0 = y(1) = 1 \quad \text{وبالتالى} \quad h = \min\left(a, \frac{b}{M}\right) = \frac{1}{9}$$

فإن النظرية السابقة تضمن وجود حل وحيد للمسألة والذي يكون على الصورة $y(t) = \frac{2}{3-2x}$. وهذا الحل موجود ووحيد طالما $x \neq \frac{3}{2}$. بداية من $x_0 = 1$ نرى أن أكبر فترة لوجود الحل هي $|x - x_0| < \frac{1}{2}$. وبالتالي فإن قيمة $h = \frac{1}{9}$ ليست أفضل قيمة ممكنة.

مثال (٣): لنثبت أن مسألة القيمة الابتدائية

$$y'' + g(t, y) = 0, \quad y(0) = y_0, \quad y'(0) = z_0$$

حيث g دالة متصلة في منطقة ما D تحتوي $(0, y_0)$ ، تكافئ المعادلة التكاملية

$$y(t) = y_0 + z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, y(s))ds$$

الحل: ليكن $\phi(t)$ حلاً لمسألة القيم الابتدائية أي

$$\phi'' + g(t, \phi(t)) = 0$$

وبالتكامل مرتين نحصل على

$$\phi(t) = -\int_0^t \left\{ \int_0^u g(s, \phi(s))ds \right\} du + a + bt \quad (1)$$

حيث $\phi(0) = y_0$ ، $\phi'(0) = z_0$ فإن $a = y_0$ ، $b = z_0$.

وبعكس ترتيب التكامل نحصل على

$$\begin{aligned} \int_0^t \left\{ \int_0^u g(s, \phi(s))ds \right\} du &= \int_0^t \left(\int_s^t du \right) g(s, \phi(s))ds \\ &= \int_0^t (t-s)g(s, \phi(s))ds \end{aligned} \quad (2)$$

وبالتعويض من (2) في (1) نجد أن

$$\phi(t) = -\int_0^t (t-s)g(s, \phi(s))ds + y_0 + z_0 t$$

والآن نفترض أن ψ هو حل للمعادلة التكاملية فإن $\psi'(0) = z_0$ ، $\psi(0) = y_0$.
وبالتالى فإن $\psi(t)$ تحقق الشروط الابتدائية وبالاشتقاق مرتين واستخدام
النظرية الأساسية فى التفاضل نجد أن

$$\psi'(t) = z_0 - \int_0^t g(s, \psi(s))ds$$

$$\psi''(t) = -g(t, \psi(t))$$

وبالتالى فإن ψ هو حل لمسألة القيمة الابتدائية.

ملحوظة: إذا كانت $f(x, y)$ تحقق الشرط

$$|\partial f / \partial y| \leq K \quad (i)$$

لجميع قيم x و y فى النطاق المعطى لنفس الثابت K . ومن نظرية القيمة
المتوسطة نجد أن

$$f(x, y_2) - f(x, y_1) = (y_2 - y_1) \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right)_{y=\bar{y}}, \quad y_1 < \bar{y} < y_2 \quad (ii)$$

حيث (x, y_1) , (x, y_2) فى النطاق المعطى. والآن من (i)، (ii) نجد أن

$$|f(x, y_2) - f(x, y_1)| \leq K |y_2 - y_1| \quad (iii)$$

وهذا هو شرط ليبتز. ونلنى ذلك أن شرط ليبتز (iii) يمكن استبداله بالشرط
الأقوى (i).

نظرية (٤): إذا كان S إما المستطيل $|x - x_0| \leq h, |y - y_0| \leq K$

$(h, K > 0)$ أو الشريط $(strip) |x - x_0| \leq h, |y| < \infty, h > 0$ وكذلك إذا

كانت $f(x, y)$ دالة حقيقية معرفة على S وأن $\left| \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) \right| < K$

$(x, y) \in S$ لآى عدد موجب K فإن $f(x, y)$ تحقق شرط ليبتز على S
بتأيت ليبتز K .

البرهان: حيث

$$|f(x, y_1) - f(x, y_2)| = \left| \int_{y_1}^{y_2} \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) dy \right|$$

$$\leq \int_{y_1}^{y_2} \left| \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} \right| dy \leq K \int_{y_1}^{y_2} |dy|$$

وبالتالى

$$|f(x, y_1) - f(x, y_2)| \leq K |y_1 - y_2|, \quad (x, y_1), (x, y_2) \in S$$

مثبتاً أن $f(x, y)$ تحقق شرط ليبتز على S بثابت ليبتز K .

مثال (٤): أثبت أن $f(x, y) = xy^2$ تحقق شرط ليبتز على المستطيل $|x| \leq 1, |y| \leq \infty$ ولكن لا تحققه على الشريط $|x| \leq 1, |y| < \infty$.

الحل: بتطبيق شرط ليبتز حيث $f(x, y) = xy^2$ نجد أن

$$|f(x, y_2) - f(x, y_1)| = |xy_2^2 - xy_1^2| = |x| |y_2 + y_1| |y_2 - y_1| \quad (1)$$

وبالتالى فى المستطيل $|x| \leq 1, |y| \leq 1$ فإن (1) تختزل إلى

$$|f(x, y_2) - f(x, y_1)| \leq (1)(2) |y_2 - y_1|$$

مثبتاً تحقق شرط ليبتز بثابت 2. ولكن على الشريط $|x| \leq 1, |y| < \infty$.

يكون لدينا

$$\left| \frac{f(x, y_2) - f(x, y_1)}{y_2 - y_1} \right| = |x| |y_2| \rightarrow \infty$$

عندما $|y| \rightarrow \infty$ إذا كانت $|x| \neq 0$ مثبتاً عدم تحقق شرط ليبتز على الشريط المذكور.

مثال (٥): إذا كان R هو المستطيل $|x| \leq a, |y| \leq b$ أثبت أن الدالة $f(x, y) = x^2 + y^2$ تحقق شرط ليبتز وأوجد ثابت ليبتز.

الحل: ليكن $f(x, y) = x^2 + y^2$ ، $(x, y_1), (x, y_2) \in R$ فإن

$$\begin{aligned} |f(x, y_2) - f(x, y_1)| &= |(x^2 + y_2^2) - (x^2 + y_1^2)| \\ &= |y_2^2 - y_1^2| = |y_2 + y_1| |y_2 - y_1| \\ &\leq 2b |y_2 - y_1| \end{aligned}$$

مثبتاً تحقق شرط ليشتير بثابت $2b$.

مثال (٦): اثبت أن اتصال $f(x, y)$ ليس كافياً لضمان وحدوية حل مسألة القيمة الابتدائية $dy/dx = \sqrt{|y|}$, $y(0) = 0$ أو بعبارة أخرى اثبت أن مسألة القيمة الابتدائية $dy/dx = \sqrt{|y|}$, $y(0) = 0$ قد لا يكون لها حل وحيد بالرغم من كون $f(x, y)$ متصلة.

الحل: نعتبر مسألة القيمة الابتدائية

$$dy/dx = \sqrt{|y|}, \quad y(0) = 0 \quad (1)$$

من الواضح أن $f(x, y) = \sqrt{|y|}$ متصلة لجميع قيم y وأن y لها الحلين

$$y = 0, y = \begin{cases} x^2/4 & , x \geq 0 \\ -x^2/4 & x < 0 \end{cases}$$

والآن سنثبت أن شرط ليشتير

$$\left| \frac{f(x, y_2) - f(x, y_1)}{|y_2 - y_1|} \right| \leq K \quad (2)$$

لم يتحقق في منطقة تحتوى المستقيم $y = 0$. فمثلاً عندما $y_1 = 0$ ، y_2 موجبة فإن

$$\left| \frac{f(x, y_2) - f(x, y_1)}{|y_2 - y_1|} \right| = \frac{\sqrt{y_2}}{y_2} = \frac{1}{\sqrt{y_2}}$$

(حبث $\sqrt{y_2} > 0$) مثبتاً أن المقدار في الطرف الأيسر للمتباينة (2) يمكن جعله كبيراً كما نريد باختيار y_2 صغيرة صغراً كافياً وهذا يتعارض مع المتباينة (2) لأن الطرف الأيسر في (2) يجب أن لايزيد عن كمية ثابتة K .

مثال (٧): أثبت بمثال أن الدالة المتصلة يمكن أن لا تحقق شرط ليبتز على مستطيل ما.

الحل: كمثال نعتبر الدالة $f(x, y) = y^{2/3}$ على المستطيل $|x| \leq 1, |y| \leq 1$ من الواضح أن $f(x, y)$ متصلة في المستطيل R . ولكن

$$(2) \quad \text{عندما } y \rightarrow 0 \text{ فإن } \left| \frac{\partial}{\partial y} f(x, y) \right| = \left| \frac{2}{3y^{1/3}} \right| \rightarrow \infty$$

وحيث أن $y = 0$ نقطة داخل المستطيل. فإن (2) تثبت أن شرط ليبتز غير متحقق للدالة $f(x, y) = y^{2/3}$ على المستطيل R .

١٢-٥ متباينة جرونويل Gronwall's inequality

إذا كانت $f(x)$ ، $g(x)$ دالتين غير سالبتين ومتصلتين لكل $x \geq x_0$ ، K ثابت موجب وكان

$$f(x) \leq K + \int_{x_0}^x g(s)f(s)ds, \quad x \geq x_0$$

فإن

$$f(x) \leq K \exp\left(\int_{x_0}^x g(s)ds\right)$$

البرهان: من الافتراض

$$\frac{f(x)g(x)}{K + \int_{x_0}^x g(s)f(s)ds} \leq g(x)$$

وبالتكامل بالنسبة إلى x من x_0 إلى x نحصل على

$$\ln \left[K + \int_{x_0}^x g(s)f(s)ds \right] \leq \int_{x_0}^x g(s)ds$$

$$\ln \left[K + \int_{x_0}^x g(s)f(s)ds \right] - \ln K \leq \int_{x_0}^x g(s)ds$$

وبالتالى

$$K + \int_{x_0}^x g(s)f(s)ds \leq K \exp \int_{x_0}^x g(s)ds$$

أى أن

$$f(x) \leq K \exp \int_{x_0}^x g(s)ds$$

وبذلك تثبت المتباينة.

نتيجة: إذا كان $f(x) \leq K \exp \int_{x_0}^x f(s)ds$ حيث $f(x), K$ كما فى المتباينة السابقة فإن $f(x) \equiv 0$.

البرهان: ليكن $\varepsilon > 0$ فإن

$$f(x) < \varepsilon + K \int_{x_0}^x f(s)ds$$

وباستخدام المتباينة السابقة نحصل على

$$f(x) < \varepsilon \exp[K(x - x_0)] , \quad x \geq x_0$$

وبأخذ النهاية عند $\varepsilon \rightarrow 0$ نحصل على $f(x) \equiv 0$ وبهذا يثبت المطلوب.

ملحوظة: يمكن استخدام متباينة جرونويل فى اثبات وحدوية حل مسألة القيمة الحدية السابقة كما يلى:

ليكن لدينا مسألة للقيمة الحدية

$$\frac{dy}{dx} = f(x, y) , \quad y(x_0) = y_0 \quad (1)$$

والتي تكافئ المعادلة التكاملية

$$y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y(s)) ds \quad (2)$$

نفترض أن لمسألة القيمة الحدية (1) (المعادلة المكافئة (2)) حلين y_1, y_2 يحققان الشرط الابتدائي فإن

$$y_1 = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y_1(s)) ds$$

$$y_2 = y_0 + \int_{x_0}^x f(s, y_2(s)) ds$$

وبالطرح نجد أن

$$y_1 - y_2 = \int_{x_0}^x [f(s, y_1(s)) - f(s, y_2(s))] ds$$

$$|y_1 - y_2| \leq \int_{x_0}^x |f(s, y_1(s)) - f(s, y_2(s))| |ds|$$

وباستخدام شرط لبشتر نجد أن

$$|y_1 - y_2| \leq K \int_{x_0}^x |y_1(s) - y_2(s)| |ds|$$

وباستخدام متباينة جرونويل (مع ملاحظة عدم وجود ثابت مضاف قبل علامة التكامل) نجد أن

$$|y_1 - y_2| \leq 0 \cdot \exp(K|x - x_0|)$$

أي أن $|y_1 - y_2| = 0$ وبالتالي $y_1(x) = y_2(x)$ وهو المطلوب.

نظرية (٥): اتصال الحل (أي الاعتماد على الشروط الابتدائية) (Continuity).

لتكن f دالة متصلة على المستطيل $R: |x - x_0| \leq a, |y - y_0| \leq b$ وتحقق شرط لبشتر. إذا كان في مسألة القيمة الحدية.

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0$$

تغيرت القيمة الابتدائية بكمية ثابتة مثلاً $|y_0 - y_0^*| < \delta$

فإن الحل يتغير كذلك أى أن $|\varphi(x) - \varphi^*(x)| < \varepsilon$

البرهان: حيث أن φ ، φ^* حلان فى مسألتى قيمة ابتدائية ما

$$\varphi(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) dt$$

$$\varphi^*(x) = y_0^* + \int_{x_0}^x f(t, \varphi^*(t)) dt$$

وبطرح المعادلة الثانية من الأولى نحصل على

$$\varphi(x) - \varphi^*(x) = (y_0 - y_0^*) + \int_{x_0}^x f(t, \varphi(t)) - f(t, \varphi^*(t)) dt$$

وباستخدام شرط ليبتز عندما $x \geq x_0$ نحصل على

$$|\varphi(x) - \varphi^*(x)| \leq |y_0 - y_0^*| + K \int_{x_0}^x |\varphi(t) - \varphi^*(t)| dt$$

$$< \delta + K \int_{x_0}^x |\varphi(t) - \varphi^*(t)| dt$$

وباستخدام متباينة جرونويل نحصل على

$$|\varphi(x) - \varphi^*(x)| \leq \delta e^{K|x-x_0|}$$

وعلى ذلك إذا اخترنا $\varepsilon = \delta e^{Kh}$ حيث $|x - x_0| \leq h$ نحصل على

$$|\varphi(x) - \varphi^*(x)| \leq \varepsilon$$

وهو المطلوب وهذا يثبت إتصال الحل مع تغير الشروط الابتدائية.

١٢-٦: امثلة محلولة:

مثال (١): كون معننة تكاملية تكافئ المعادلة التفاضلية

$$y'' + \mu^2 y = g(t, y), \quad y(0) = y_0, \quad y'(0) = z_0,$$

حيث g دالة متصلة في منطقة ما D تحتوي $(0, y_0)$ ، $\mu > 0$ ثابت.

الحل: نفترض أن ϕ حل لمسألة القيمة الابتدائية المعطاة وحيث أن $y_0 \cos \mu t + \frac{z_0}{\mu} \sin \mu t$ حلا للمعادلة $y'' + \mu^2 y = 0$ وتحقق الشروط الابتدائية. وبتغير البارامترات نجد أن ϕ تحقق المعادلة التكاملية.

$$\phi(t) = y_0 \cos \mu t + \frac{z_0}{\mu} \sin \mu t + \int_0^t \frac{\sin \mu(t-s)}{\mu} g(s, \phi(s)) ds \quad (1)$$

والآن نفترض أن ψ تحقق المعادلة (1) والاشتقاق مرتين نحصل على

$$\psi''(t) + \mu^2 \psi(t) = g(t, \psi(t)), \quad \psi(0) = y_0, \quad \psi'(0) = z_0$$

مثال (٢): كون الاختزال المتتالي للحل ϕ للمعادلة التفاضلية $y' = y$ حيث $y(0) = 1$ حيث $\frac{d}{dt}$ تمثلها (').

الحل:

$$\phi_0(0) = 1$$

$$\phi_1(t) = 1 + \int_0^t ds = 1 + t$$

$$\phi_2(t) = 1 + \int_0^t (1+s) ds = 1 + t + \frac{t^2}{2}$$

وبالتالي

$$\phi_n(t) = 1 + t + \frac{t^2}{2} + \dots + \frac{t^n}{n!}$$

فتحصل على

$$\begin{aligned}\varphi_{n+1}(t) &= 1 + \int_0^t \varphi_n(s) ds \\ &= 1 + t + \frac{t^2}{2} + \dots + \frac{t^n}{n!} + \frac{t^{n+1}}{(n+1)!}\end{aligned}$$

وهذه العلاقة صحيحة لجميع قيم n .

مثال (٣): اعتبر المعادلة التكاملية

$$y(t) = y_0 + z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, y(s))ds \quad (1)$$

حيث $g(t, y)$ ، $\partial g / \partial y$ دوال متصلة على المنطقة

$$\begin{aligned}R &: \{(t, y); |t| \leq a, |y - y_0| \leq b\} \text{ وليكن } |g(t, y)| \leq M \\ &\text{ لجميع } (t, y) \in R \text{ ونعرف } \varphi_0(t) = y_0 \text{ ونعرف } |\partial g / \partial y| \leq K\end{aligned}$$

$$\varphi_n(t) = y_0 + z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, \varphi_{n-1}(s))ds, \quad n = 1, 2, \dots$$

اثبت أن

$$(i) \quad \varphi_0 \text{ معرفة تماماً لجميع } |t| \leq \alpha \text{ حيث}$$

$$\alpha = \min\left(a, \frac{b}{\bar{M}}\right), \quad \bar{M} = |z_0| + M \frac{a}{2}$$

$$(ii) \quad \{\varphi_n\} \text{ تتقارب إلى حل المعادلة التكاملية (1) على } |t| \leq \alpha.$$

ملحوظة: هذا المثال مع مثال (1) يثبت وجود حلول المعادلة التفاضلية

$$y'' + g(t, y) = 0, \quad y(0) = y_0, \quad y'(0) = z_0$$

الحل: (i) تكون $\varphi_n(t)$ معرفة إذا وإذا فقط وإذا كانت $g(s, \varphi_{n-1}(s))$ متصلة على $|s| \leq \alpha$ وهذا يكون صحيحاً إذا وإذا فقط كان $|\varphi_{n-1}(s) - y_0| \leq b$

وعلىنا اثبات أن لجميع قيم n يكون $|\varphi_n(t) - y_0| \leq b$ إذا كان $|t| \leq \alpha$ ولكن $|\varphi_0(t) - y_0| \equiv 0 \leq b$ إذا كان $|t| \leq \alpha$.

وبافتراض أن

$$|t| \leq \alpha \quad \text{إذا كان} \quad |\varphi_{n-1}(t) - y_0| \leq b$$

فإن $|g(s, \varphi_{n-1}(s))| \leq M$ لكل $|s| \leq \alpha$ ويكون لدينا عندما $t > 0$ (بالمثل عندما تكون $t < 0$)

$$|\varphi_0(t) - y_0| = |z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, \varphi_{n-1}(s))ds|$$

$$\leq |z_0 t| + M \int_0^t |t-s| ds$$

$$= |z_0 t| + M \frac{t^2}{2} = |t| \cdot [|z_0| + M \frac{|t|}{2}]$$

$$\leq |t| [|z_0| + M \frac{a}{2}] = |t| \bar{M}$$

$$\leq \alpha \bar{M} \leq \frac{b}{\bar{M}} \bar{M} = b$$

وبالاستنتاج (الاستقراء) الرياضي تكون جميع φ_n معرفة تماماً.

(ii) ليكن $r_n(t) = |\varphi_{n+1}(t) - \varphi_n(t)|$ وسوف نثبت أن

$$r_n(t) \leq \bar{M} K \frac{|t|^{2n+1}}{(2n+1)!}, (|t| \leq \alpha)$$

وباستخدام الاستنتاج الرياضي نجد أن

$$r_0(t) = |\varphi_1(t) - \varphi_0(t)| = |z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, y_0)ds|$$

$$\leq |z_0 t| + M \int_0^t |t-s| ds \leq |t| \cdot [|z_0| + M \frac{t}{2}] \leq |t| \bar{M}$$

وبافتراض $r_{n-1}(t) \leq \bar{M} K^{n-1} \frac{|t|^{2n+1}}{(2n-1)!}$ واستخدام نظرية القيمة المتوسطة وفرضيات الاستنتاج الرياضى يكون لدينا

$$\begin{aligned} r_n(t) &= \left| \int_0^t (t-s)[g(s, \varphi_0(s)) - g(s, \varphi_{n-1}(s))] ds \right| \\ &\leq K \int_0^t |t-s| |\varphi_n(s) - \varphi_{n-1}(s)| ds \\ &\leq K \int_0^t |(t-s)| r_{n-1}(s) ds \\ &\leq \bar{M} \frac{K^n}{(2n-1)!} \int_0^t |t-s| |s|^{2n-1} ds \\ &\leq \frac{\bar{M} K^n}{(2n-1)!} \frac{|t|^{2n+1}}{2n(2n+1)} = \bar{M} K^n \frac{|t|^{2n+1}}{(2n+1)!} \cdot |t| \leq \alpha \end{aligned}$$

وبالتالى تكون المتسلسلة

$$\sum_1^\infty |\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t)| = \sum_0^\infty r_n(t) < \alpha, \quad |t| \leq \alpha$$

حيث أن كل حد يسوده المقدار $\bar{M} K^n \frac{|t|^{2n+1}}{(2n+1)!}$ وبالتالي تتقارب المتسلسلة

$\sum_{n=1}^\infty (\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t))$ وبالتالي المتتابة $\{\varphi_n(t)\}$ تتقارب تقاربا مطلقا ومنتظما لكل $|t| < \alpha$ إلى دالة نهائية $\varphi(t)$ والتي تحقق المعادلة (1) حيث

$$\begin{aligned} \varphi(t) &= \lim_{n \rightarrow \infty} \varphi_n(t) = y_0 + z_0 t - \lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^t (t-s) g(s, \varphi_{n-1}(s)) ds \\ &= y_0 + z_0 t - \int_0^t (t-s) g(s, \varphi(s)) ds \end{aligned}$$

مثال (٤): انكر وبرهن نظرية الوحوية لحل مسألة القيمة الابتدائية

$$y'' + g(t, y) = 0, \quad y(0) = y_0, \quad y'(0) = z_0$$

حيث g دالة معطاه معرفة على $R : |t| \leq \alpha, |y - y_0| < h$

الحل: من المثال (1) تكون مسألة القيمة للحدية المعطاة مكافئة للمعادلة التكاملية.

$$\varphi(t) = y_0 + z_0 t - \int_0^t (t-s)g(s, \varphi(s))ds \quad (1)$$

ليكن φ_1, φ_2 حلين للمعادلة (1) على الفترة $|t| \leq \alpha$ ونفترض أن g تحقق شرط لبشتر على R

$$|g(t, s) - g(t, y_1)| \leq K |y - y_1|$$

وبالتالي

$$\begin{aligned} |\varphi_1(t) - \varphi_2(t)| &= \left| \int_0^t (t-s)(g(s, \varphi_1(s)) - g(s, \varphi_2(s)))ds \right| \\ &\leq K \int_0^t |t-s| |\varphi_2(s) - \varphi_1(s)| ds \\ &\leq K \alpha \int_0^t |\varphi_1(s) - \varphi_2(s)| ds \end{aligned}$$

وباستخدام متباينة جرونويل نحصل على

$$|\varphi_2(t) - \varphi_1(t)| \leq 0 \cdot \exp \int_0^t K \alpha = 0$$

وعلى ذلك يكون $\varphi_1(t) = \varphi_2(t)$. وهذا يثبت النظرية التالية.

نظرية: إذا كانت g ، $\frac{\partial g}{\partial y}$ نوال متصلة على المستطيل

$$R : \{(t, y) \mid |t| \leq \alpha, |y - y_0| \leq b\}$$

فإنه يوجد حل وحيد لمسألة القيمة الابتدائية

$$y'' + g(t, y) = 0, \quad y(0) = y_0, \quad y'(0) = z_0$$

مثال (٥): ليكن f, g دالتين معرفتين على النطاق D وتحقق شروط نظرية وجود الحل. وليكن $\psi(t), \varphi(t)$ حلين للمعادلتين $y' = f(t, y)$ و $y' = g(t, y)$ على الترتيب بحيث أن $\varphi(t_0) = \eta_0$ ، $\psi(t_0) = \eta_1$ وافترض أنهما معرفتان على $a < t < b$ ، $|f(t, y) - g(t, y)| < \varepsilon$ على D . اثبت أن

$$|\varphi(t) - \psi(t)| \leq |\eta_0 - \eta_1| e^{K|t-t_0|} + \varepsilon(b-a)e^{K|t-t_0|}$$

الحل: كما في المثال السابق (4) يكون لدينا

$$\varphi(t) = \eta_0 + \int_{t_0}^t f(s, \varphi(s)) ds$$

$$\psi(t) = \eta_1 + \int_{t_0}^t g(s, \psi(s)) ds$$

وعليه فإن

$$|\varphi(t) - \psi(t)| \leq |\eta_0 - \eta_1| + \left| \int_{t_0}^t [f(s, \varphi(s)) - g(s, \psi(s))] ds \right|$$

$$+ \left| \int_{t_0}^t [f(s, \varphi(s)) - g(s, \psi(s))] ds \right|$$

$$\leq |\eta_0 - \eta_1| + (b-a)\varepsilon + K \int_{t_0}^t |\varphi(s) - \psi(s)| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل نحصل على

$$|\varphi(t) - \psi(t)| \leq \{|\eta_0 - \eta_1| + (b-a)\varepsilon\} \exp K |t - t_0|$$

وهو المطلوب.

تمارين

١- استخدم طريقة بيكارد لحل مسائل القيم الحدية التالية حتى التقريب الثالث

a- $dy/dx = 2xy, y(0) = 1$

b- $dy/dx = 3e^x + 2y, y(0) = 0$

c- $dy/dx = e^x + y^2, y(0) = 0$

d- $dy/dx = 2x + y^2, y = 0$ عند $x = 0$ يكون

e- $dy/dx = x - y^2, y(0) = 0$

f- $dy/dx = 2 - (y/x), y(1) = 2$

g- $dy/dx = y - 2, y(0) = 2$

h- $dy/dx = x + z, dz/dx = x - y^2, y(0) = 2, z(0) = 1$

i- $dy/dx = 2x + z, dz/dx = 3xy + x^2z, y(0) = 2, z(0) = 0$

٢- اثبت أن

(i) $|y'| + |y| = 0, y(0) = 1$ ليس لها حل

(ii) $y' = x, y(0) = 1$ لها حل وحيد

(iii) $y' = (y-1)/x, y(0) = 1$ لها عدد لانهاى من الحلول

٣- إذا كان $f(x, y) = y^{2/3}$ اثبت أن شرط ليشتز غير متحقق فى أى نطاق يحتوى نقطة الأصل لمسألة القيمة الحدية $dy/dx = f(x, y), y(0) = 0$

٤- إذا كان S هو المستطيل $|x| \leq a, |y| \leq b$ اثبت أن الدالة $f(x, y) = x \sin y + y \sin x$ تحقق شرط ليشتز، ثم أوجد شروط ليشتز

٥- ادرس وجود ووحوية حل للمعادلات

(i) $y' = y^2, y(1) = -1$

(ii) $y' = y^{1/3}, y(0) = 0$

(iii) $y' = y^{4/3}, y(x_0) = y_0$

(iv) $y' = y^2, y(1) = 1$

٦- اثبت أنه إذا كانت φ حلاً للمعادلة التكاملية

$$y(t) = e^u + \alpha \int_1^{\infty} \sin(t-s) \frac{y(s)}{s^2} ds$$

فإن φ تحقق مسألة القيمة الحدية $y'' + \left(1 + \frac{\alpha}{t^2}\right)y = 0$

(تنبيه: استخدم طريقة الاشتقاق تحت علاقة التكامل)

٧- كون الاختزال المتتالي للحل φ للمعادلة $y' = y$ حيث $\varphi_0(t) = \cos t$

٨- اعتبر للمعادلة التكاملية

$$y(t) = e^u + \alpha \int_1^{\infty} \sin(t-s) \frac{y(s)}{s^2} ds$$

كما في المثال (١) من المسائل المحولة. وتعرف التقريب المتتالي

$$\varphi_0(t) = 0$$

$$\varphi_n(t) = e^u + \int_1^{\infty} \sin(t-s) \frac{\varphi_{n-1}(s)}{2} ds, \quad (1 \leq t < \infty)$$

(i) اثبت بالاستنتاج الرياضى أن

$$|\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t)| \leq \frac{|\alpha|^{n-1}}{(n-1)! t^{n-1}}, \quad 0 \leq t < \infty, n = 1, 2, \dots$$

(ii) اثبت أن نهاية الدالة تحقق المعادلة التكاملية

(iii) باستخدام

$$|\varphi_n(t)| \leq |\varphi_1(t) - \varphi_0(t)| + \dots + |\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t)|$$

والتقدير في (i) للقيمة $|\varphi_n(t) - \varphi_{n-1}(t)|$ اثبت أن نهاية الدالة تحقق

$$|\varphi(t)| \leq e^{|u|}, \quad 1 \leq t < \infty$$

٩- ليكن $\varphi(t)$ حلاً للمعادلة $y' = t^2 + y^2$ على $0 \leq t \leq 1$

$\varphi(0)=0$. اثبت أن

$$|\varphi(t)-\left(\frac{1}{3}t^3+\frac{1}{63}t^7\right)| \leq 0.00155t^8, (0 \leq t \leq 1)$$

١٠- لتكن $q(t)$ دالة لها مشتقات متصلة على $0 \leq t \leq \pi$ اثبت أن المعادلة التفاضلية $-y''+q(t)y=\lambda y$ لها حل $\varphi_1(t,\lambda)$ على $0 \leq t \leq \pi$ بحيث أن

$$\varphi_1(t,\lambda)=(\sin \sqrt{\lambda}t/\sqrt{\lambda})+M_1$$

$$\varphi_1(t,\lambda)=\cos(\sqrt{\lambda}t)+M_2$$

حيث

$$M_1 \leq K/\lambda, |M_2| \leq K/\sqrt{\lambda}, 0 \leq t \leq \pi$$

لثابت ما K .

١١- اوجد حل المعادلة التكاملية

$$\varphi'(t)=t+\int_0^t \varphi(t-\tau)\cos \tau d\tau, \varphi(0)=4$$

١٢- اوجد الحل الوحيد لكل من

$$(i) \quad xy''+2y'=0, y(-1)=0, y'(-1)=2$$

$$(ii) \quad x^2y''-2xy'+2y=6, y(1)=1, y'(1)=4$$

$$(iii) \quad x^2y''-xy'+5y=0, y(1)=1, y'(1)=2$$

١٣- اوجد ثلاث تقريبات لحلول المعادلات التفاضلية التالية

$$(i) \quad x'=x^2, x(0)=1,$$

$$(ii) \quad x'=e^x, x(0)=0,$$

$$(iii) \quad x'=\frac{x}{1+x^2}, x(0)=1$$

١٤- اثبت نظرية بيانو (Peano's) لوجود الحل: لتكن f دالة متصلة على المستطيل $|x-x_0| \leq h, |y-y_0| \leq K$ و $|f(x,y)| \leq M$. اثبت أنه يوجد

على الأقل حل واحد φ بحيث أن $\varphi' = f(x, \varphi)$ على الفترة
($|x - x_0| \leq \min(h, k / M)$) وتحقق الشرط الابتدائي $y(x_0) = y_0$

١٥- اعتبر مسألة القيمة الابتدائية $x(1) = 3$ ، $y' = x^2$ ، اثبت أن تقريبات
بيكارد تتقارب إلى حل وحيد لهذه المسألة.

١٦- اعتبر المعادلة $x'' = f(t, x)$ ، $x(0) = x_0$ ، $x'(0) = x_1$ حيث f
معرفة على المستطيل $R : |x - x_0| \leq b$ ، $|t| \leq a$

اثبت أن للمعادلة حل وحيد تحت إفتراضات مناسبة.

الباب الثالث عشر

النظم الخطية

Linear Systems

١-١٣ مقدمة: سنتعرض في هذا الباب لدراسة النظم الخطية من حيث سلوك حلولها ومحدوبيتها وإيجاد المصفوفة الأساسية مع دراسة العلاقة بين سلوك حلول النظام الخطي المتجانس والنظام الخطي غير المتجانس.

٢-١٣ النظام الخطي المتجانس: Homogeneous linear system

لنفترض أن لدينا متجهها له \underline{x} من المركبات نعتبر النظام

$$\underline{x}' = A(t)\underline{x} \quad (1)$$

حيث $A(t)$ مصفوفة $\underline{x}' = \frac{d\underline{x}}{dt}$ سوف نسرد النظرية التالية بدون برهان

وهو متروك للقارئ

نظرية (١): إذا كان $a_{ij}(t)$ متصلة على فترة J فإنه يوجد حل وحيد للنظام

(1) يحقق الشرط الابتدائي

$$\underline{x}(t_0) = \underline{E} \quad (2)$$

لأي $t_0 \in J$ ، حيث \underline{E} متجه ثابت معطى.

والآن سنركز إنتباهنا على خواص معينة للنظم الخطية والتي سبق إثباتها.

نظرية (٢): إذا كان $\underline{\varphi}_1, \underline{\varphi}_2, \dots, \underline{\varphi}_n$ حلول النظام (1) فإن أى ارتباط خطي

$$\underline{\varphi}(t) = c_1 \underline{\varphi}_1 + c_2 \underline{\varphi}_2 + \dots + c_n \underline{\varphi}_n = \sum_{i=1}^n c_i \underline{\varphi}_i$$

يكون أيضاً حلاً للنظام لأي ثوابت c_i حيث $i = 1, 2, \dots, n$

نظرية (٣): ليكن $\underline{\phi}_j$ حلول للنظام (1) وتحقق $\underline{\phi}_j(t_0) = \underline{E}_j$ حيث \underline{E} متجهات مستقلة خطياً فإن $\underline{\phi}_j$ تكون مستقلة خطياً.

نظرية (٤): ليكن $\underline{\phi}_j$ ، n من الحلول المستقلة خطياً للنظام (1). فإن لكل $\underline{\phi}$ يوجد ارتباط خطي وحيد للحلول $\underline{\phi}_j$ ، $j = 1, 2, \dots, n$

البرهان: ليكن $\underline{\phi}$ أى حل للنظام (1) يحقق $\underline{\phi}(t_0) = \underline{E}$ واعتبر $\underline{\phi}_j(t_0) = \underline{E}_j$. وحيث أن \underline{E}_j مستقلة خطياً فإنه يوجد c_j بحيث أن

$$\underline{E} = c_1 \underline{E}_1 + c_2 \underline{E}_2 + \dots + c_n \underline{E}_n$$

وبالتالى تكون الدالة

$$c_1 \underline{\phi}_1 + c_2 \underline{\phi}_2 + \dots + c_n \underline{\phi}_n$$

حلاً للنظام (1) والتي تأخذ القيمة \underline{E} عندما $t = t_0$ ومن نظرية الوحدة يجب أن تكون هذه الدالة $\underline{\phi}$. وبالتالي

$$\underline{\phi} = c_1 \underline{\phi}_1 + c_2 \underline{\phi}_2 + \dots + c_n \underline{\phi}_n \quad (3)$$

وبإيجاز يمكن أن ننص أن مجموعة الحل للنظام (1) تكون للمتجه ذا البعد n على المجال المركب. ومجموعة الحلول المستقلة $\{\underline{\phi}_j\}$ يقال أنها تكون أساس أو مجموعة أساسية (basis or fundamental set) .

تعريف (١): تسمى الدالة المصفوفية Φ التى متجه أعمدها $\underline{\phi}_j$ بأنها مصفوفة الحل (solution matrix) للنظام على الفترة J . إذا كانت $\underline{\phi}_j$ متجهات مستقلة خطياً فإن Φ تسمى بالمصفوفة الأساسية (fundamental matrix) للنظام على J .

ومن الواضح أن Φ هى مصفوفة الحل إذا وفقط إذا كان

$$\Phi' = A(t)\Phi \quad (4)$$

إذا كان $\Phi(t_0) = I$ ، I مصفوفة الوحدة، فإن Φ تسمى بالمصفوفة الأساسية القياسية (standard fundamental matrix).

يوجد اختبار بسيط لمعرفة ما إذا كانت مصفوفة الحل هي المصفوفة الأساسية أما لا. سنسرد أولاً متطابقة آبل أو صيغة ليوفيل (Abel's or Liouville).
نظرية (٥): ليكن Φ مصفوفة الحل للنظام (1) على J . فإنه لأي $t_0 \in J$.

$$\det \Phi(t) = \det \Phi(t_0) \exp \left[\int_{t_0}^t \sum_{i=1}^n a_{ii}(\tau) d\tau \right] \quad t \in J \quad \text{لكل}$$

البرهان: ليكن ϕ_j متجه عمود في Φ . ليكن ϕ_{ij} عناصر ϕ_j وبالتالي يمكن تمثيل النظام (1) على الصورة

$$\phi'_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ik} \phi_{kj}, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (5)$$

باشتقاق المحددة بالنسبة إلى t نحصل على

$$(\det \Phi)' = \begin{vmatrix} \phi'_{11} & \phi'_{12} \dots \phi'_{1n} \\ \phi_{21} & \phi_{22} \dots \phi_{2n} \\ \dots & \dots \\ \phi_{n1} & \phi_{n2} \dots \phi_{nn} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \phi_{11} & \phi_{12} \dots \phi_{1n} \\ \phi'_{21} & \phi'_{22} \dots \phi'_{2n} \\ \dots & \dots \\ \phi_{n1} & \phi_{n2} \dots \phi_{nn} \end{vmatrix} + \dots + \begin{vmatrix} \phi_{11} & \phi_{12} \dots \phi_{1n} \\ \phi_{21} & \phi_{22} \dots \phi_{2n} \\ \dots & \dots \\ \phi'_{n1} & \phi'_{n2} \dots \phi'_{nn} \end{vmatrix}$$

ومن (5) يكون لدينا

$$(\det \Phi)' = \begin{vmatrix} \sum_{k=1}^n a_{1k} \phi_{k1} & \dots & \sum_{k=1}^n a_{1k} \phi_{kn} \\ \phi_{21} & \dots & \phi_{2n} \\ \dots & \dots & \dots \\ \phi_{n1} & \dots & \phi_{nn} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \phi_{11} & \dots & \phi_{1n} \\ \sum_{k=1}^n a_{2k} \phi_{k1} & \dots & \sum_{k=1}^n a_{2k} \phi_{kn} \\ \dots & \dots & \dots \\ \phi_{n1} & \dots & \phi_{nn} \end{vmatrix} + \dots$$

$$+ \dots + \begin{vmatrix} \phi_{11} & \dots & \phi_{1n} \\ \phi_{21} & \dots & \phi_{2n} \\ \dots & \dots & \dots \\ \sum_{k=1}^n a_{nk} \phi_{k1} & \dots & \sum_{k=1}^n a_{nk} \phi_{kn} \end{vmatrix}$$

ومن عمليات صف أولية (بضرب الصف الثانى فى a_{11} والثالث فى a_{13} ، ... ، وطرح مجموع $(n-1)$ صفوف الأخيرة من الأول) نرى أن المحدد الأول هو $a_{11} \det \Phi$ وبطريقة مماثلة نحصل على

$$(\det \Phi)' = \sum_{i=1}^n a_{ii} (\det \Phi)$$

وهى معادلة تفاضلية من الرتبة الأولى ويكون حلها

$$\det \Phi(t) = \det \Phi(t_0) \exp \left[\int_{t_0}^t \sum_{i=1}^n a_{ii}(\tau) d\tau \right] \quad (6)$$

وبهذا يتم البرهان.

ويجب ملاحظة أن $\det \Phi(t_0)$ اختياري أما $\det \Phi(t) \neq 0$ وأما $\det \Phi(t) = 0$ لجميع $t \in J$.

نظرية (٦): تكون Φ مصفوفة أساسية للنظام (1) إذا وفقط إذا كان $\det \Phi(t) \neq 0$ لكل $t \in J$.

البرهان: ليكن φ أى حل للنظام (1). وحيث أن φ_j متجهات اعمدة مستقلة خطياً لمصفوفة الحل Φ فاننا نعتبر

$$\varphi = c_1 \varphi_1 + c_2 \varphi_2 + \dots + c_n \varphi_n$$

حيث c_j ليست كلها أصفاراً، فإنه يمكننا أن نرى

$$\varphi = \Phi c$$

حيث \underline{c} متجه عمود مركباته c_1, c_2, \dots, c_n . لبعض $t_0 \in J$ يكون هذا نظام من n من المعادلات ذات n مجاهيل c_j . ويكون الحل موجودا وبالتالي $\det \Phi(t_0) \neq 0$ وعلى ذلك من (6) يكون $\det \Phi(t) \neq 0$ ، $t \in J$ ، فانه يلي مباشرة أن $\underline{\varphi}_j$ تكون مستقلة خطيا لأي $t \in J$ وبالتالي فإن Φ تكون مصفوفة أساسية.

ملحوظة: يلاحظ أنه محدد المصفوفة قد يكون صفرا تطابقيا على فترة ما بالرغم من كون المتجهات العمودية مستقلة خطيا وهذا يتضح من المثال

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} t & t^2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

نظرية (٧): إذا كان Φ مصفوفة أساسية للنظام (١) فيكون كذلك Φ_c ، حيث c مصفوفة ثابتة غير شاذة. وتكون المصفوفة الأساسية للنظام (1) من هذا النوع لمصفوفة غير شاذة c .

والبرهان متروك للقارئ.

نظرية (٨): يعطى حل النظام (1) الذي يحقق الشرط الابتدائي $\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0$ بالعلاقة $\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0$ حيث $\Phi(t)$ هي المصفوفة الأساسية للنظام (1).

البرهان: ليكن الحل على الصورة

$$\underline{x}(t) = \Phi(t)\underline{a} \quad (7)$$

حيث \underline{a} متجه ثابت ومن الشرط الابتدائي $\underline{x}_0 = \Phi(t_0)\underline{a}$. وأعمدة المصفوفة $\Phi(t_0)$ (كأعمدة من الثوابت) مستقلة خطيا وعلى ذلك يكون للمصفوفة $\Phi(t_0)$

معكوس وهو $\Phi^{-1}(t_0)$ وعلى ذلك $\underline{a} = \Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0$ وتتبع النظرية من (7) أي $\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0$.

مثال (١): تأكد من أن $\begin{pmatrix} 2 \\ e' \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} e^{-t} \\ 1 \end{pmatrix}$ حل خاص للنظام

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2e^{-t} \\ e' & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

واوجد الحل $\underline{x}(t)$ بحيث أن $\underline{x}(0) = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$

الحل: بالتعويض المباشر نتأكد من أن للدالتين المعطيتين تحققان النظام وهما مستقلان خطياً وبالتالي يكون

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} 2 & e^{-t} \\ e' & 1 \end{pmatrix}$$

مصفوفة أساسية. ويكون لدينا

$$\Phi(0) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \Phi^{-1}(0) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$$

وبالتالي

$$\underline{x}(t) = \begin{pmatrix} 2 & e^{-t} \\ e' & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 - e^{-t} \\ 2e' - 1 \end{pmatrix}$$

١٣-٣ حل النظام الخطي غير المتجانس:

ليكن لدينا النظام الخطي غير المتجانس

$$\dot{\underline{x}} = A(t)\underline{x} + \underline{f}(t) \quad (1)$$

حيث $\underline{f}(t)$ متجه متصل على $-\infty < t < \infty$. وتكون المتعادلة المتجانسة المناظرة هي

$$\dot{\underline{\phi}} = A(t)\underline{\phi} \quad (2)$$

تكون الخواص التالية متحققة:

- (i) ليكن $\underline{x} = \underline{x}_p(t)$ أى حل للنظام (1) (يسمى بالحل الخاص) وأن $\underline{\phi} = \underline{\phi}_r(t)$ أى حل للنظام (2) (يسمى بحل الدالة المتممة) فإن $\underline{x}_p(t) + \underline{\phi}_r(t)$ يكون حلا للنظام (1)

- (ii) إذا كان $\underline{x}_{p_1}(t)$ ، $\underline{x}_{p_2}(t)$ حلين للنظام (1) فإن $\underline{x}_{p_1}(t) - \underline{x}_{p_2}(t)$ يكون حلا للنظام (2). ويكون لدينا النظرية التالية.

نظرية (1): ليكن \underline{x}_p أى حل خاص للنظام (1). فإن كل حل لهذه النظام يكون على الصورة $\underline{x}(t) = \underline{x}_p(t) + \underline{\phi}_r(t)$ حيث $\underline{\phi}_r$ حل للدالة المتممة والعكس صحيح.

مثال (1): لوجد جميع حلول النظام

$$\dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = -x_1 + t \quad (3)$$

الحل: النظام المتجانس المناظر هو

$$\dot{\phi}_1 = \phi_2, \quad \dot{\phi}_2 = -\phi_1$$

والذى يناظر $\phi_1'' + \phi_1 = 0$ والذى له حلان هما $\phi_1 = \cos t, \sin t$ وعلى ذلك

يكون $\phi_2 = -\sin t, \cos t$. وبذلك يكون حلا للنظام المتجانس هما

ويكون الحل فى صورة مصفوفة كما يلى $\begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$

$$\underline{\phi}(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

حيث a_1, a_2 ثابتان. ويمكن ان نتأكد من أن $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ 1 \end{pmatrix}$ حل خاص للنظام

(3) وعلى ذلك يكون جميع حلول النظام (3) هي

$$\underline{x}(t) = \begin{pmatrix} t \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix}$$

نظرية (٢): يعطى حل للنظام $\dot{\underline{x}} = A(t)\underline{x} + \underline{f}(t)$ مع الشرط الابتدائي $\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0$ بالعلاقة

$$\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0 + \Phi(t) \int_{t_0}^t \Phi^{-1}(s)\underline{f}(s)ds \quad (4)$$

حيث $\Phi(t)$ هي مصفوفة الحل الأساسية للنظام $\dot{\underline{\phi}} = A(t)\underline{\phi}$.

البرهان: ليكن $\underline{x}(t)$ هو الحل المطلوب والذي يكون له الصورة المفترضة

$$\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\{\underline{x}_0 + \underline{\varphi}(t)\} \quad (5)$$

وحيث أن $\Phi(t)$ ، $\Phi^{-1}(t)$ موجودان كل منهما غير شاذ. ومن الشرط الابتدائي $\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0$ أو $\underline{x}_0 + \underline{\varphi}(t_0)$ من (5) وبالتالي

$$\underline{\varphi}(t_0) = \underline{0} \quad (6)$$

ولايجاد المعادلة التي تتحقق بها $\underline{\varphi}(t)$ نعوض في المعادلة (5) والتي تؤول إلى

$$\begin{aligned} & \dot{\Phi}(t)\Phi^{-1}(t_0)\{\underline{x}_0 + \underline{\varphi}(t)\} + \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\dot{\underline{\varphi}}(t) \\ & = A(t)\Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\{\underline{x}_0 + \underline{\varphi}(t)\} + \underline{f}(t) \end{aligned} \quad (7)$$

وحيث أن $\dot{\Phi}(t) = A(t)\Phi(t)$ فإن (7) تؤول إلى

$$\Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\dot{\underline{\varphi}}(t) = \underline{f}(t)$$

وبالتالى

$$\dot{\underline{\Phi}}(t) = \Phi(t_0)\Phi^{-1}(t)\underline{f}(t)$$

حيث حلها يحقق (6) ويكون على الصورة

$$\underline{\Phi}(t) = \Phi(t_0) \int_{t_0}^t \Phi^{-1}(s)\underline{f}(s)ds$$

وعلى ذلك باستخدام (5) يكون الحل للنظام غير المتجانس هو

$$\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0 + \Phi(t) \int_{t_0}^t \Phi^{-1}(s)\underline{f}(s)ds$$

١٣-٤ النظام ذو المعاملات الثابتة System with constant coefficients

سندرس الآن النظام غير المتجانس حيث A مصفوفة ثابتة.

تمهيدية (١): ليكن $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام $\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$ ، فإنه لاى

بارامترين s, t_0 يكون

$$\Phi(t)\Phi^{-1}(s) = \Phi(t-s+t_0)\Phi^{-1}(t_0) \quad (1)$$

وعلى وجه الخصوص

$$\Phi(t)\Phi^{-1}(s) = \Phi(t-s)\Phi^{-1}(0) \quad (2)$$

البرهان: حيث $\dot{\Phi} = A\Phi$ فإننا نعرف $U(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(s)$ وعليه فإن

$$U = AU(t), \quad U(s) = I \quad \text{والآن نعتبر} \quad V(t) = \Phi(t-s+t_0)\Phi^{-1}(t_0)$$

وبالتالى $\dot{V}(t) = AV(t)$ ، لأن A مصفوفة ثابتة $\Phi(t), \Phi(t-s+t_0)$

تحققان نفس المعادلة، $V(s) = I$ ، وحيث أن U, V تحققان نفس النظام

ونفس الشروط الابتدائية فإن من نظرية الوحدة ينتج أن $U = V$

نظرية (١): ليكن A مصفوفة ثابتة. فإن حل النظام $\dot{\underline{x}} = A\underline{x} + \underline{f}(t)$ مع

الشرط الابتدائى $\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0$ يعطى بالعلاقة

$$\underline{x}(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)\underline{x}_0 + \int_{t_0}^t \Phi(t-s+t_0)\Phi^{-1}(t_0)\underline{f}(s)ds \quad (3)$$

حيث Φ مصفوفة الحل الأساسية للنظام $\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$ وعلى وجه الخصوص إذا كان $\Psi(t)$ مصفوفة الحل الأساسية تحقق $\Psi(0) = I$ فإن

$$\underline{x}(t) = \Psi(t)\underline{x}_0 + \int_0^t \Psi(t-s)\underline{f}(s)ds \quad (4)$$

البرهان: مباشر من التمهيدية (١) والمعادلة (4) من البند السابق.

مثال (١): عبر عن حل المعادلة $\ddot{x} - x = h(t)$ حيث $\dot{x}(0) = 1$ ، $x(0) = 0$

الحل: المعادلة تكافئ النظام : $\dot{x} = y$, $\dot{y} = x + h(t)$ أى

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ h(t) \end{pmatrix} = A\underline{x}(t) + \underline{f}(t)$$

وكما سبق نجد أن مصفوفة الحل الأساسية للنظام المتجانس

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} e^t & e^{-t} \\ e^t & e^{-t} \end{pmatrix} , \quad \Phi(0) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}, \quad \Phi^{-1}(0) = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

ويكون

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} e^t & e^{-t} \\ e^t & -e^{-t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \\ &+ \int_0^t \begin{pmatrix} e^{t-s} & e^{-t+s} \\ e^{t-s} & -e^{-t+s} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ h(s) \end{pmatrix} ds \\ &= \begin{pmatrix} \sinh t \\ \cosh t \end{pmatrix} + \int_0^t \begin{pmatrix} h(s) \sinh(t-s) \\ h(s) \cosh(t-s) \end{pmatrix} ds \end{aligned}$$

ملحوظة (١): يكون من الصعب إيجاد مصفوفة الحل الأساسية $\Phi(t)$ إذا كان

A دالة في متغير حيث أن حل المعادلات التى تعتمد عليه يكون من الصعب

حلها. أما في الحالة التي تكون فيها A مصفوفة ثابتة فيمكن الحصول على الحل بدلالة الدوال الأولية.

اعتبر النظام الخطي

$$\dot{\underline{x}} = A\underline{x} \quad (5)$$

حيث A ثابتة ذات عناصر حقيقية. نبحث عن الحل على الصورة

$$\underline{x} = \underline{r}e^{\lambda t} \quad (6)$$

حيث λ ثابت. ولتحقيق (5) يجب أن يكون لدينا

$$A\underline{r}e^{\lambda t} - \lambda\underline{r}e^{\lambda t} = (A - \lambda I)\underline{r}e^{\lambda t} = 0$$

أو

$$(A - \lambda I)\underline{r} = 0 \quad (7)$$

بإعطاء قيمة للثابت λ فإن هذا يكافئ معادلات خطية للمتجه \underline{r} المناظر ويكون له حل غير صفري إذا كان

$$\det(A - \lambda I) = 0 \quad (8-a)$$

أي

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \quad (8-b)$$

المعادلة (8-a) كثيرة حدود من درجة n في λ وتسمى بالمعادلة المميزة كما يسمى \underline{r} بالمتجه الذاتي المناظر لقيمة λ التي تسمى قيمة ذاتية أو مميزة.

مثال (١): أوجد المصفوفة الأساسية للنظام

$$\dot{x}_1 = x_2 - x_3, \quad \dot{x}_2 = x_3, \quad \dot{x}_3 = x_2$$

الحل: نضع النظام على الصورة $\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$ حيث

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

وتكون المعادلة المميزة هي

$$\det(A - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & -1 \\ 0 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda(\lambda - 1)(\lambda + 1)$$

وتكون القيم الذاتية هي $\lambda = 0, 1, -1$. وبحل المعادلة

$$(A - \lambda I)\underline{r} = 0, \quad \underline{r} = (r_1, r_2, r_3)^T$$

(T تعني مدور المصفوفة transpose).

عندما $\lambda = 0$ فيكون لدينا

$$r_2 - r_3 = 0, \quad r_3 = 0, \quad r_2 = 0$$

وعلى ذلك يكون $\underline{r} = (1, 0, 0)^T$

عندما $\lambda = 1$ يكون لدينا

$$-r_1 + r_2 - r_3 = 0, \quad -r_2 + r_3 = 0, \quad r_2 - r_3 = 0$$

ويكون المتجه الذاتي المناظر: $\underline{r} = (0, 1, 1)^T$

عندما $\lambda = -1$ يكون لدينا

$$r_1 + r_2 - r_3 = 0, \quad r_2 + r_3 = 0, \quad r_2 + r_3 = 0$$

ويكون المتجه المناظر هو $\underline{r} = (2, -1, 1)^T$ وعلى ذلك تكون المصفوفة

الأساسية هي

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2e^{-t} \\ 0 & e^t & -e^{-t} \\ 0 & e^t & e^{-t} \end{pmatrix}$$

ليكن لدينا النظام الخطي المتجانس

$$\dot{\underline{x}} = A\underline{x} \quad (9)$$

حيث A مصفوفة ثابتة $n \times n$. عندما تكون $n = 1$ أى $A = a$ عدد ثابت فإن (9) تكون معادلة من الرتبة الأولى ويكون حلها e^{at} . عندما تكون $n > 1$ فإن A تكون مصفوفة و \underline{x} يكون متجهها ويكون الحل له نفس الصورة e^{At} .
تعريف (١): ليكن A مصفوفة $n \times n$. فإن المصفوفة الأسية e^A تعرف بالمتسلسلة

$$e^A = I + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{A^k}{k!}$$

حيث I مصفوفة الوحدة من الرتبة $n \times n$. وهذه المتسلسلة تقاربية.
نظرية (٢): إذا كانت A مصفوفة ثابتة من الرتبة $n \times n$ فإن $\Phi(t) = e^{At}$ يكون مصفوفة أساسية للنظام $\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$. وإذا كان $\Phi(t_0) = E$ فإن

$$\Phi(t) = Ee^{(t-t_0)A}$$

البرهان: حيث أن $\Phi' = Ae^{At} = A\Phi$ لجميع $t \in J$ ، $\Phi(t) = e^{At}$ يكون حلاً وعلاوة على ذلك $\Phi(0) = I$ وعلى ذلك $\det \Phi(t) = e^{t(\text{tr} A)}$. وبالتالي فإن Φ مصفوفة أساسية

ليكن أى حل $\chi(t) = e^{-At}\Phi(t)$ فإن

$$\begin{aligned} \chi'(t) &= e^{-At}\Phi'(t) - e^{-At}A\Phi(t) \\ &= e^{-At}[\Phi'(t) - A\Phi(t)] = 0 \end{aligned}$$

وعلى ذلك فإن χ هو متجه ثابت c . وبالتالي

$$\chi(t_0) = c = e^{-t_0 A} \Phi(t)$$

أى

$$\Phi(t) = ce^{tA} = \Phi(t_0)e^{-t_0 A} e^{tA} = \Phi(t_0)e^{(t-t_0)A} = Ee^{(t-t_0)A}$$

حيث $t_0 A, tA$ يتبادلان. فيمكن كتابة $e^{-t_0 A} e^{tA} = e^{(t-t_0)A}$

ملحوظة (٢): تعطى دالة للمصفوفة e^{tA} بالعلاقة

$$e^{tA} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n t^n}{n!}$$

حيث $A^0 = I$. وعلاوة على ذلك التعبير $\exp\left[\int_0^t A(s)ds\right]$ ليس حلاً للنظام

$\underline{x}' = A(t)\underline{x}$ إلا إذا كان $\int A(s)ds, A(t)$ تبادليان. وهما يتبادلان إذا كانت

A مصفوفة ثابتة أو $A(t)$ مصفوفة قطرية أو أى دالة فى t مضروبة فى مصفوفة ثابتة أى $f(t)A_0$ مثلاً.

لما إذا اعتبرنا النظام غير متجانس

$$\underline{\dot{x}} = A\underline{x} + \underline{f}(t)$$

والذى يحقق الشرط الابتدائى $\underline{x}(t_0) \equiv I$ فىلى ذلك أن

$$\Phi(t) = Ee^{(t-t_0)A} + \int_{t_0}^t e^{(t-\tau)A} f(\tau) d\tau.$$

حيث $E(t)$ متجه متصل لكل $t \in J$

ملحوظة (٣): حساب e^{tA} قد يكون صعباً إلى حد ما ولذلك تعطى المثالين التاليين:

مثال (٢): ليكن $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ فإن

$$e^{tA} = I + tA + \frac{t^2}{2!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(tA)^k}{k!}$$

ويكون لدينا

$$e^{tA} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} + \frac{t^2}{2!} \begin{pmatrix} 1 & 6 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} + \dots = \begin{pmatrix} e^t & f(t) \\ 0 & e^{2t} \end{pmatrix}$$

$$f(t) = 2t + \frac{6t^2}{2!} + \frac{14t^3}{3!} + \dots \quad \text{حيث}$$

مثال (٣): ليكن $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ فإن

$$e^{tA} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k A^k}{k!} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}^k = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} \begin{pmatrix} t^k & 0 \\ 0 & (2t)^k \end{pmatrix}$$

وبالتالى

$$e^{tA} = \begin{bmatrix} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} & 0 \\ 0 & \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(2t)^k}{k!} \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{2t} \end{pmatrix}$$

١٣-٥ المصفوفات القطرية ومصفوفة جوردان (Jordan)

عندما تكون المصفوفة A فى الصورة القطرية فإن مصفوفة الحل Φ يمكن حسابها بسهولة .

ليكن D مصفوفة قطرية على الصورة.

$$D = \begin{bmatrix} d_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & d_n \end{bmatrix}$$

فإن

$$e^{tD} = \begin{bmatrix} d_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & d_n \end{bmatrix} \frac{t}{1!} + \begin{bmatrix} d_1^2 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2^2 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & d_n^2 \end{bmatrix} \frac{t^2}{2!} + \dots$$

$$+ \begin{bmatrix} d_1^k & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2^k & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & d_n^k \end{bmatrix} \frac{t^k}{k!} + \dots = \begin{bmatrix} e^{td_1} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & e^{td_2} & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & e^{td_n} \end{bmatrix}$$

نظرية (١): إذا كان $A = PDP^{-1}$ ، حيث D مصفوفة قطرية، فإن

$$e^{tA} = Pe^{tD}P^{-1}$$

تكون مصفوفة أساسية للنظام $\dot{x} = Ax$ حيث P مصفوفة غير شاذة.

للبرهان: حيث أن $A = PDP^{-1}$ يكون لدينا $A^k = PD^kP^{-1}$ لأي عدد صحيح موجب k . وبالتالي يكون لدينا

$$e^{tA} = I + \frac{t}{1!}A + \frac{t^2}{2!}A^2 + \dots$$

$$= PIP^{-1} + P \frac{t}{1!}DP^{-1} + P \frac{t^2}{2!}D^2P^{-1} + \dots$$

$$= P \left(1 + \frac{tD}{1!} + \frac{t^2D^2}{2!} + \dots \right) P^{-1}$$

$$= Pe^{tD}P^{-1}$$

وهو المطلوب.

مثال (١): ليكن $\underline{x}' = A\underline{x}$ ، $A = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$ والمصفوفة A لها القيمتان

الذاتيتان 1 ، 4 والمتجهان الذاتيان المناظران كأعمدة في P هما

$$P = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ وتحسب } P^{-1} \text{ فنجد أن}$$

$$P^{-1}AP = \begin{bmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

وتكون المصفوفة الأساسية

$$e^{At} = Pe^{Dt}P^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{4t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{2}{3}e^t + \frac{1}{3}e^{4t} & -\frac{2}{3}e^t + \frac{2}{3}e^{4t} \\ -\frac{1}{3}e^t + \frac{1}{3}e^{4t} & \frac{1}{3}e^t + \frac{2}{3}e^{4t} \end{bmatrix}$$

ويكون الحل المطلوب هو

$$\underline{\phi}(t) = e^{At}\underline{c} = \begin{bmatrix} c_1 \left(\frac{2}{3}e^t + \frac{1}{3}e^{4t} \right) + c_2 \left(-\frac{2}{3}e^t + \frac{2}{3}e^{4t} \right) \\ c_1 \left(-\frac{1}{3}e^t + \frac{1}{3}e^{4t} \right) + c_2 \left(\frac{1}{3}e^t + \frac{2}{3}e^{4t} \right) \end{bmatrix}$$

وإذا كان $a_2 = \frac{1}{3}(c_1 + 2c_2)$ ، $a_1 = \frac{1}{3}(-c_1 + c_2)$ فإن $\underline{\phi}$ تأخذ الصورة

$$\underline{\phi}(t) = a_1 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} e^t + a_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} e^{4t}$$

ملحوظة (١): نلاحظ أن المتجهين الثابتين في التعبير السابق ما هما إلا المتجهان الذاتيان السابق تحديدهما. وهذا عموما يكون صحيحا. ولذلك لاي مصفوفة قطرية التي لها متجهات ذاتية مستقلة لا تحتاج إلى حساب e^{At} صراحة.

١٣-٦ النظم المرافقة (النظم القرينة Adjoint systems)

إذا كان Φ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A(t)\underline{x}$ فإن $\Phi\Phi^{-1} = I$ وباشتقاق هذه العلاقة نحصل على $\Phi' \Phi^{-1} + \Phi(\Phi^{-1})' = 0$ التي تعطى

$$(\Phi^{-1})' = -\Phi^{-1}\Phi'\Phi^{-1} = -\Phi^{-1}A\Phi\Phi^{-1} = -\Phi^{-1}A$$

وعلى ذلك يكون $(\Phi^T)^{-1}' = -A^T \Phi^T$ وعلى ذلك يكون $(\Phi^{-1})^T$ حلا للنظام

$$\underline{x}' = -A^T(t)\underline{x} \quad (i)$$

أي Φ^T أو $(\Phi^T)^{-1}$ هي مصفوفة أساسية للنظام (i) حيث T تعنى مدور المصفوفة (transpose).

وتسمى المعادلة المصفوفية $\dot{X} = -A^T X$ بالنظام المترافق (القرين) للنظام الأصلي $\Phi' = A\Phi$.

نظرية (١): إذا كان Φ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A(t)\underline{x}$ فإن ψ تكون مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = -A^T(t)\underline{x}$ إذا وفقط إذا كان $\psi^T \Phi = c$ حيث c مصفوفة ثابتة غير شاذة.

البرهان: إذا كان Φ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A(t)\underline{x}$ و ψ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = -A^T(t)\underline{x}$ فإن

$$\psi = (\Phi^T)^{-1} D$$

لمصفوفة ثابتة غير شاذة D . وحيث أن Φ^{-1} مصفوفة أساسية للنظام (i) فإن

$$\Phi^T \Psi = D \quad \text{وعلى ذلك} \quad \Psi^T \Phi = C \quad \text{حيث} \quad C = D^T \quad \text{لا ثبات العكس ليكن} \quad \Phi$$

مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A\underline{x}$ يحقق للشرط $\Psi^T \Phi = C$ فإن

$$\Psi^T = C \Phi^{-1} \Rightarrow \Psi = (\Phi^T)^{-1} C^T$$

وبالتالي تكون Ψ مصفوفة أساسية للنظام $(\Phi^{-1})' = -A^T \Phi^{-1}$.

وهو المطلوب.

تمهيدية (١): إذا كان $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A\underline{x}$ حيث A

مصفوفة ثنائية، $\Phi(0) = I$ فإن

$$\Phi(t) \Phi^{-1}(\alpha) = \Phi(t - \alpha), \quad \text{لكل } \alpha$$

للبرهان: لأي عدد حقيقي α ليكن $\Omega_1 = \Phi(t) \Phi^{-1}(\alpha)$. وحيث أن $\Phi(t)$

تحقق $\Phi' = A\Phi$ فإن Ω_1 تحقق نفس المعادلة ويكون للشرط الابتدائي

$$\Omega(\alpha) = I \quad \text{وبالمثل فإن} \quad \Omega_2(t) = \Phi(t - \alpha) \quad \text{تحقق}$$

$$\Omega_2(\alpha) = \Phi(0) = I$$

كما تحقق أيضاً

$$\Omega_2'(t) = A\Phi(t - \alpha) = A\Omega_2(t)$$

ومن نظرية الوحدة يجب أن يكون $\Omega_2(t) = \Omega_1(t)$.

ملحوظة (٢): لا تتحقق هذه الخاصية إذا كانت A مصفوفة غير ثابتة إلا إذا

كانت A تحقق $A(t - \alpha) = A(t)$ مصفوفة دورية ولها الدورة α .

ملحوظة (٣): باستخدام التمهيدية السابقة، إذا كان $x(t)$ حلاً للنظام

$$\underline{x}' = A\underline{x} + B(t)$$

A مصفوفة ثابتة، B دالة متصلة وكان $\underline{x}(0) = \underline{x}_0$ فإن

$$x(t) = \Phi(t)x_0 + \int_0^t \Phi(t-s)B(s)ds$$

حيث $\Phi(t)$ حل النظام المتجانس $\underline{x}' = A\underline{x}(t)$ ، $\Phi(0) = I$ ، $\underline{x}(0) = \underline{x}_0$.

١٣-٧ سلوك حلول المعادلات التفاضلية من الرتبة n

سندرس هنا سلوك حلول المعادلة التفاضلية

$$L(D)y = y^{(n)} + a_1 y^{(n-1)} + a_2 y^{(n-2)} + \dots + a_n y = 0 \quad (1)$$

حيث a_i ، $(i = 1, \dots, n)$ ثوابت حقيقية، $-\infty < t < \infty$.

نظرية (١): إذا كانت جميع الجذور الذاتية لكثيرة الحدود الذاتية $L(\lambda)$

للمعادلة (1) لها أجزاء حقيقية سالبة فإنه لأي حل $y(t)$ للمعادلة (1) يوجد

ثابتان موجبان M ، α بحيث أن

$$|y(t)| \leq M e^{-\alpha t} \quad t \geq 0$$

وبالتالى

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |y(t)| = 0$$

للبرهان: ليكن $\lambda_j = u_j + i v_j$ جذرا للمعادلة $L(\lambda) = 0$. ومن الافتراض

يكون لدينا $u_j < 0$ وبالتالى يمكن ان نجد ثابتا $\alpha > 0$ (مهما كان صغيرا)

بحيث أن $u_j + \alpha < 0$. والحل للمناظر إلى λ_j يكون على الصورة

$$y_j(t) = p(t) \exp(\lambda_j t)$$

حيث $p(t)$ كثيرة حدود من درجة $r-1$ فى t و r هى تكرار الجذر λ_j

وبالتالى

$$y_j(t) e^{+\alpha t} = p(t) \exp[(u_j + \alpha) + i v_j t]$$

وحيث أن $u_j + \alpha < 0$ فإن $|y_j(t) e^{+\alpha t}| \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$

وهذا يؤدي إلى وجود ثابت $m_j > 0$ (مهما كان كبيراً) بحيث أن

$$|y_j(t)e^{\omega t}| \leq m_j \Rightarrow |y_j(t)| \leq m_j e^{-\omega t}, \quad t \geq 0$$

وعلاوة على ذلك أي حل للمعادلة (1) يمكن التعبير عنه بالصورة

$$y(t) = \sum_{j=1}^n c_j y_j(t)$$

حيث y_1, y_2, \dots, y_n هي الحلول الأساسية و c_1, c_2, \dots, c_n ثوابت اختيارية. إذا وضعنا

$$M_0 = \max_j |c_j|, \quad M = M_0 \left(\sum_{j=1}^n m_j \right)$$

فإنه لكل $t \geq 0$ يكون لدينا

$$|y(t)| \leq \sum_{j=1}^n |c_j| |y_j(t)| \leq M_0 \sum_{j=1}^n m_j e^{-\omega t} = M_0 \left(\sum_{j=1}^n m_j \right) e^{-\omega t} = M e^{-\omega t}$$

وهو المطلوب

تعريف (1): يقال أن الحل $y(t) = y(t, 0, y_0)$ للمعادلة (1) محدود على

$[0, \infty)$ إذا وجد ثابت موجب M بحيث أن

$$|y(t)| \leq M, \quad t \in [0, \infty)$$

لكل

ويمكن أن تعتمد M على كل حل

نتيجة (1): إذا كانت كل الجذور المميزة لكثيرة الحدود $L(\lambda)$ مع تكرار أكبر

من الواحد لها اجزاء حقيقية سالبة وأن كل الجذور المميزة غير المكررة ليس لها

اجزاء حقيقية غير موجبة فإن كل حلول المعادلة (1) تكون محدودة على

$[0, \infty)$.

البرهان: ليكن $\lambda_j = u_j + iv_j$ ، $(j = 1, 2, \dots, r)$ هي جذور $L(\lambda)$ غير المكررة وليس لها أجزاء حقيقية موجبة فإن $u_j \leq 0$ ويكون الحل المناظر لها هو

$$|y_j(t)| \leq |\exp(i v_j t)| = 1, \quad t \geq 0$$

والجذور المميزة للباقي λ_j ($j = r+1, \dots, n$) لها التكرار اكبر من الواحد وهي ذات أجزاء حقيقية سالبة فإنه من النظرية السابقة يكون لدينا

$$|y_j(t)| \leq m_j e^{\alpha t}, \quad j = r+1, r+2, \dots, n$$

وعلى ذلك يكون لدينا

$$|y_j(t)| = \left| \sum_{j=1}^r c_j y_j(t) + \sum_{j=r+1}^n c_j y_j(t) \right| \leq M_0 r + M_1 e^{-\alpha t}$$

حيث

$$M_1 = M_0 \left(\sum_{j=r+1}^n m_j \right)$$

وهذا يعنى أن الحل $y(t)$ يكون محدودا

ملحوظة (١): الخاصية $\lim_{t \rightarrow \infty} |y(t)| = 0$ تؤدي إلى محدودية الحلول للمعادلة (1)، $t \geq 0$.

ومن النظرية السابقة والنتيجة يمكن أن نحدد سلوك حلول المعادلة (1) وهي أنه لابد أن تعرف مقدما طبيعة الجذور المميزة للمعادلة (1). إذا كانت درجة $L(\lambda)$ كبيرة بدرجة ما فإن مسألة تعيين هذه الجذور تكون صعبة. ففي هذه الحالة نلجأ إلى معيار روث وهيروتز (Ruth-Hurwitz).

١٣-٨ معيار روث وهيروتز:

الشرط الضروري والكافى لتكون الاجزاء الحقيقية سالبة لجميع جذور كثيرة الحدود

$$L(\lambda) = \lambda^n + a_1\lambda^{n-1} + \dots + a_n \quad (1)$$

ذات معاملات حقيقية هو ان تكون جميع الأقطار الرئيسية للمحيدات فى المصفوفة

$$H_n = \begin{pmatrix} a_1 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & 1 & \dots & 1 \\ a_5 & a_4 & a_3 & a_2 & \dots & 0 \\ a_7 & a_6 & a_5 & a_4 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & a_n \end{pmatrix}$$

موجبة

أى

$$D_1 = |a_1|, D_2 = \begin{vmatrix} a_1 & 1 \\ a_3 & a_2 \end{vmatrix} = a_1a_2 - a_3 > 0, \dots$$

وتكون معيار هيروتز غير مجزى إذا كانت n كبيرة جداً ومثالا على ذلك فى كثيرات الحدود من الدرجة الثانية والثالثة والرابعة يكون

$$(i) \lambda^2 + a_1\lambda + a_2$$

$$a_1 > 0, a_2 > 0$$

يكون المعيار هو

$$(ii) \lambda^3 + a_1\lambda^2 + a_2\lambda + a_3$$

$$a_1 > 0, a_2 > 0, a_3 > 0, a_1a_2 - a_3 > 0$$

يكون المعيار هو

$$(iii) \lambda^4 + a_1\lambda^3 + a_2\lambda^2 + a_3\lambda + a_4$$

$$a_1 > 0, a_2 > 0, a_3 > 0, a_4 > 0, a_1a_2a_3 - a_3^2 - a_1^2a_4 > 0$$

يكون المعيار هو

من شروط هيروتز ينتج أن شرط جميع المعاملات موجبة ليس كافياً لكي تكون الأجزاء الحقيقية لجميع جذور $L(\lambda)$ سالبة. ولتحقيق ذلك إذا كانت هذه الجذور لها أجزاء حقيقية سالبة يكون الشرط الضروري التالي مفيداً. نفترض أن a_i جميعها حقيقية.

نظرية (١): إذا كانت كثيرة الحدود المميزة $L(\lambda)$ لها أجزاء حقيقية سالبة فإن a_1, a_2, \dots, a_n تكون موجبة

البرهان: يمكن تحليل $L(\lambda)$ إلى حدود على النوع $\lambda + \alpha$ أو $\lambda^2 + \beta\lambda + \gamma$ حيث α, β, γ حقيقية. وحيث أن جذور $L(\lambda)$ لها أجزاء حقيقية سالبة فيلزم ذلك أن $\alpha > 0, \beta > 0, \gamma > 0$. وهذا يؤدي إلى أن معاملات $L(\lambda)$ تكون موجبة.

تعريف (١): يقال لكثيرة الحدود المميزة $L(\lambda)$ للنظام (1) أنها مستقرة (stable) إذا كان لجميع جذورها أجزاء حقيقية سالبة
مثال (١): (i) كثيرة الحدود

$$L(\lambda) = \lambda^3 + 5\lambda^2 + 9\lambda + 5$$

تكون مستقرة لأن المعاملات جميعها موجبة ولأن

$$a_1 a_2 - a_3 = 5(9) - 5 = 40 > 0$$

وإن جميع الحلول $y(t)$ للمعادلة التفاضلية

$$y''' + 5y'' + 9y' + 5y = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |y(t)| = 0$$

تحقق

(ii) كثيرة الحدود المميزة

$$L(\lambda) = \lambda^3 + 2\lambda^2 + \alpha\lambda + 3$$

تكون مستقرة إذا كان $\alpha > 0$ ، $2\alpha - 3 > 0$ وبالتالي تكون كل الحلول $y(t)$ للمعادلة التفاضلية

$$y'''' + 2y'' + \alpha y' + 3y = 0$$

حيث α بارامتر تحقق $\lim_{t \rightarrow \infty} |y(t)| = 0, \alpha > 3/2$

(iii) كثيرة الحدود المميزة

$$L(\lambda) = \lambda^4 - 2\lambda^3 + \lambda^2 + 2\lambda - 2$$

ليست مستقرة لأن $a_1 = -2 < 0, a_3 = -2 < 0$. وبالتالي كل حلول المعادلة

$$y^{(4)} - 2y^{(3)} + y'' + 2y' - 2y = 0$$

لا تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$.

(iv) كثيرة الحدود المميزة

$$L(\lambda) = \lambda^4 + 4\lambda^3 + 2\lambda^2 + 6\lambda + 2$$

ليست مستقرة لأن

$$a_1 a_2 a_3 - a_3^2 - a_4 a_1^2 = 4.2.6 - 6^2 - 2.16 = -20 < 0$$

وبالتالي كل الحلول $y(t)$ للمعادلة التفاضلية

$$y^{(4)} + 4y^{(3)} + 2y'' + 6y' + 2y = 0$$

لا تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ أى $\lim_{t \rightarrow \infty} |y(t)| \neq 0$

نعود مرة أخرى إلى النظام الخطي

$$\underline{x}' = A \underline{x} \quad (2)$$

والذى له الشرط الابتدائى

$$x(t_0) = x_0 = (x_{10}, x_{20}, \dots, x_{n0}) \quad (3)$$

ويوجد حل وحيد للمعادلة التفاضلية (2) يحقق (3). والآن سندرس سلوك الحلول للنظام (2) عندما $t \rightarrow \infty$.

تعريف (٢): يقال أن المصفوفة A مستقرة إذا كانت لجميع جذورها المميزة أجزاء حقيقية سالبة.

نظرية (٢): إذا كانت لجميع الجذور المميزة للمصفوفة A أجزاء حقيقية سالبة، فإن أى حل $x(t)$ للنظام (2) يحقق الشرط

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \|x(t)\| = 0$$

البرهان: حيث أن جميع الجذور المميزة للمصفوفة A أجزاء حقيقية سالبة، من التعريف فإن كثيرة الحدود $f(\lambda) = \det[A - \lambda I]$ تكون مستقرة. إذا كان

$$\underline{\varphi}_i(t) = (\varphi_{1i}(t), \varphi_{2i}(t), \dots, \varphi_{ni}(t)), \quad i = 1, 2, \dots, n$$

حلول أساسية للنظام (2) فإن

$$\varphi_{ji}(t) = \rho_{ji}(t) e^{\lambda_i t}, \quad i, j = 1, 2, \dots, n$$

حيث $\rho_{ij}(t)$ كثيرة حدود، λ هي جذور $f(\lambda)$. وحيث أن الأجزاء الحقيقية سالبة، فإنه يلي من نظرية (١) (بند ٧) أنه يوجد ثابتان موجبان M, α بحيث

$$|\varphi_{ji}(t)| \leq M e^{-\alpha t}, \quad t \geq 0, \quad i, j = 1, 2, 3, \dots, n$$

وهذا يعنى أن

$$\|\underline{\varphi}_i\| = \sum_{j=1}^n |\varphi_{ji}(t)| \leq n M e^{-\alpha t}, \quad t \geq 0$$

ولأى حل

$$\underline{x}(t) = \sum_{j=1}^n c_j \underline{\varphi}_j(t)$$

للنظام (2) يكون لدينا

$$\|\underline{x}(t)\| \leq \sum_{j=1}^n |c_j| \|\underline{\varphi}_j(t)\| \leq K e^{-\alpha t}, \quad t \geq 0$$

$$K = nM \sum_{i=1}^n |c_i| \quad \text{حيث } c_i \text{ ثوابت اختيارية،}$$

وهي النتيجة المطلوبة.

مثال (٢): ليكن لدينا النظام

$$x_1' = -5x_1 + 4x_2, \quad x_2' = 3x_3, \quad x_3' = 12x_1 + 8x_2 - 6x_3$$

أى أن $\underline{\dot{x}} = A\underline{x}$ حيث

$$A = \begin{pmatrix} -5 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \\ -12 & 3 & -6 \end{pmatrix}, \quad \underline{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \quad (4)$$

وتكون كثيرة الحدود هي

$$-f(\lambda) = \lambda^3 + 11\lambda^2 + 6\lambda + 24$$

وهي مستقرة حيث أن جميع المعاملات موجبة وأن $a_1 a_2 - a_3 = 42 > 0$

وبالتالي فإن الحل $x(t)$ للمعادلة (4) يحقق

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \|x(t)\| = 0$$

٩-١٣ السلوك التقاربي Asymptotic Behaviour

سندرس سلوك النظام

$$\underline{\dot{x}} = (A + B(t))\underline{x} \quad (1)$$

حيث A مصفوفة $n \times n$ ثابتة و $x \in R^n$ و $B(t)$ مصفوفة $n \times n$ متصلة على

$0 \leq t < \infty$. وسنفترض أن $B(t)$ صغيرة عندما $t \rightarrow \infty$. وسنفترض أيضاً أن

$B(t)$ تحقق الشرطين

$$\|B(t)\| \rightarrow 0, \quad \text{عندما } t \rightarrow \infty \quad (2-a)$$

$$\int_0^\infty \|B(s)\| ds < \infty \quad (2-b)$$

ملحوظة (١): (i) المعادلة التفاضلية

$$u^{(n)} + \sum_{i=1}^n (a_i + p_i(t))u^{(n-1)} = 0 \quad (3)$$

حالة خاصة من النظام (1) حيث a_i ثوابت و $p_i(t)$ دوال متصلة على $[0, \infty]$. وكذلك المعادلة

$$u'' + (a + p(t))u = 0 \quad (4)$$

حالة خاصة من (3).

نعتبر النظام (1) كأنها معادلة مضطربة (محادة) للنظام

$$\underline{x}' = A \underline{x} \quad (5)$$

يكون من المهم والضروري أن نعرف ما إذا كانت أي خاصية لحلول النظام

(5) لا تتغير عندما يتعرض النظام للتغير (الاضطراب) على الصورة (1)

نظرية (١): إذا كانت جميع حلول النظام (5) محدودة على $[0, \infty]$ فإن جميع حلول النظام (1) تكون محدودة على $[0, \infty]$ بشرط تحقق (2-b).

البرهان: نكتب النظام (1) على الصورة

$$\underline{x}' = A \underline{x} + B(t)\underline{x} \quad (6)$$

ونعتبر $B \underline{x}$ كحد غير متجانس للنظام المتجانس (5) ونستخدم طريقة تغيير

الوسائط (البارامترات) فنجد أن كل حل للنظام (6) يحقق المعادلة التكاملية الخطية

$$\underline{x}(t) = \underline{y}(t) + \int_0^t \Phi(t-s)B(s)\underline{x}(s)ds \quad (7)$$

حيث $y(t)$ هو حل للنظام (5) بحيث أن $y(0) = \underline{x}(0) = \underline{x}_0$ وأن Φ هي مصفوفة الحل للنظام $\Phi' = A\Phi$, $\Phi(0) = I$

ونعرف أن كل حل $y(t)$ للنظام (5) يمكن كتابته على الصورة

$$\underline{y}(t) = \Phi(t)\underline{x}_0$$

وحيث أن كل حلول النظام (5) محدودة فإن

$$c_1 = \max \left(\sup_{t \geq 0} \|y(t)\|, \sup_{t \geq 0} \|\Phi(t)\| \right)$$

ومن (7) نجد أن

$$\|x(t)\| \leq c_1 + c_1 \int_0^t \|B(s)\| \|x(s)\| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل (الباب الثاني عشر بند ٥) نجد أن

$$\|x(t)\| \leq c_1 \exp \left[c_1 \int_0^t \|B(s)\| ds \right] \leq c_1 \exp \left[c_1 \int_0^{\infty} \|B(s)\| ds \right] = M < \infty$$

مثال (١): أثبت عندما $a > 0$, $b > 0$ فإن جميع حلول المعادلة

$$\ddot{x} + a\dot{x} + (b + ce^{-t} \cos t)x = 0$$

تكون محدودة لجميع $t \geq t_0$ لأي t_0 .

الحل: المعادلة تكافئ النظام

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -b & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -ce^{-t} \cos t & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

وبالتالي يكون

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -b & -a \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -ce^{-t} \cos t & 0 \end{pmatrix}$$

وتكون القيم الذاتية للمصفوفة A سالبة إذا كان $a > 0$ ، $b > 0$ وكذلك

$$\int_{t_0}^t \|B(s)\| ds = |c| \int_{t_0}^t e^{-s} |\cos s| ds < \infty$$

وتكون شروط النظرية متحققة وبذلك يكون الحل محدودا.

نظرية (٢): إذا كانت جميع الجذور المميزة للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة فإن جميع حلول النظام (1) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ بشرط تحقق (2-a)

البرهان: كما في النظرية السابقة يكون لدينا

$$\underline{x}(t) = \underline{y}(t) + \int_0^t \Phi(t-s)B(s)\underline{x}(s)ds \quad (8)$$

وحيث أن جميع الجذور المميزة لها أجزاء حقيقية سالبة فإنه يوجد ثابتان α ، M بحيث أن

$$\|\underline{y}(t)\| \leq Me^{\alpha t}, \quad t \geq 0$$

وعلاوة على ذلك

$$\|\Phi(t)\| \leq c_1 e^{-\alpha t}$$

حيث c_2 ثابت موجب. وبما أن $\|B(t)\| \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ ، $B(t)$ متصلة فإنه يوجد ثابت موجب c_1 بحيث أن

$$\|B(t)\| \leq c_1, \quad t \geq 0$$

نختار c_2 بحيث أن $c_1 c_2 < \alpha$. وهذا الاختيار ممكن بسبب الشرط الابتدائي

$\|\underline{x}_0\|$ وبالتالي من المعادلة (8) نحصل على

$$\|\underline{x}(t)\| \leq M e^{-\alpha t} + c_1 c_2 \int_0^t e^{-\alpha(t-s)} \|\underline{x}(s)\| ds$$

أو

$$\|\underline{x}(t)\| e^{\alpha t} \leq M + c_1 c_2 \int_0^t e^{\alpha s} \|\underline{x}(s)\| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل نجد أن

$$\|\underline{x}(t)\| e^{\alpha t} \leq M \exp(c_1 c_2 t)$$

أو

$$\|\underline{x}(t)\| \leq M \exp[(c_1 c_2 - \alpha)t]$$

ويستج المطلوب حيث $c_1 c_2 < \alpha$

المثال التالي يبين أن الشرط (2-a) وحده ليس كافياً لتأكيد أن حلول النظام (1) تكون محدودة عندما تكون حلول (5) محدودة.

مثال (٢): ليكن لدينا المعادلات التفاضلية من الرتبة الثانية

$$u'' + u = 0, \quad u'' - \frac{2a}{at+b} u' + u = 0$$

حيث a, b ثابتان موجبان

إذا وضعنا $u_1 = u$ ، $u_2 = u'$ نحصل على النظام

$$u_2' + u_1 = 0$$

$$u_2' - \frac{2a}{at+b} u_2 + u_1 = 0$$

نضع المعادلتين السابقتين في الصورة

$$\underline{x}' = A \underline{x} \quad (a)$$

$$\underline{x}' = (A + B(t)) \underline{x} \quad (b)$$

حيث

$$\underline{x} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, B(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \frac{2a}{at+b} \end{pmatrix}$$

ويكون حل النظام (a) هو $\cos t, \sin t$ وبالتالي جميع الحلول تكون محدودة. وعلى الجانب الآخر تكون حلول النظام (b) هي $a \sin t - (at+b) \cos t$ و $a \cos t + (at+b) \sin t$ وبالتالي نجد أن جميع حلول (b) غير الصفريّة تكون غير محدودة عندما $t \rightarrow \infty$ وهذا ليس بمستغرب لأن

$$\int_0^t \|B(s)\| ds = \int_0^t \frac{2a}{as+b} ds = \ln \left(\frac{at+b}{b} \right) \rightarrow \infty$$

عندما $t \rightarrow \infty$ حتى ولو كان $\|B(t)\| \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$.

١٣- ١٠ نظم ذات معاملات متغيرة:

نعتبر النظامين الخطيين

$$\underline{y}' = A(t) \underline{y} \quad (1)$$

$$\underline{z}' = (A(t) + B(t)) \underline{z} \quad (2)$$

حيث $\underline{y}, \underline{z} \in R^n$ ، $A(t)$ ، $B(t)$ من الرتبة $n \times n$ ومتصلتان على

$$0 \leq t < \infty.$$

نظرية (١): إذا كانت كل حلول (1) محدودة فإن كل حلول (2) تكون محدودة بشرط تحقق

$$\int_0^\infty \|B(t)\| dt < \infty \quad (3-a)$$

و

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_0^t \text{Tr} A(s) ds > -\infty \quad (3-b)$$

أو

$$\text{Tr} A(t) = 0, \quad (3-c)$$

البرهان: نعتبر عن الحل z للنظام (2) بدلالة الحل y للنظام (1) أي

$$\underline{z}(t) = \underline{y}(t) + \int_0^t \Phi(t) \Phi^{-1}(s) B(s) \underline{z}(s) ds$$

حيث $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام (1) بحيث أن $\Phi(0) = I$ وأن $y(0) = z(0) = z_0$. نلاحظ أن $\underline{y}(t) = \Phi(t) \underline{z}_0$. وحيث أن كل حلول النظام (1) تكون محدودة فإن $\|\Phi\|$ يكون محدودا. وأن

$$\det \Phi(t) = \exp \left[\int_0^t \text{Tr} A(s) ds \right]$$

وبالتالي

$$\Phi^{-1}(t) = \frac{\text{adj} \Phi(t)}{\det \Phi(t)} = \frac{\text{adj} \Phi(t)}{\exp \left[\int_0^t \text{Tr} A(s) ds \right]}$$

وباستخدام (3-b) وأن $\|\Phi\|$ يكون محدودا، نجد أن $\|\Phi^{-1}\|$ يكون أيضا محدودا. ليكن

$$c_1 = \max \left(\sup_{t \geq 0} \|\Phi\|, \sup_{t \geq 0} \|\Phi^{-1}\| \right)$$

وبالتالي

$$\|z(t)\| \leq c_1 \|z_0\| + c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| \|z(s)\| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل نحصل على

$$\|z(t)\| \leq c_1 \|z_0\| \exp \left[c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| ds \right] \leq c_1 \|z_0\| \exp \left[c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| ds \right]$$

ومن (3-a) نحصل على المطلوب.

ملحوظة: يمكن تطبيق الشرط (3-b) على المعادلة التفاضلية من الرتبة الثانية

$$u'' + (a(t) + b(t))u = 0$$

الذى يكافئ نظاما ذا بعدين يحقق (3-b).

نظرية (٢): إذا كانت جميع حلول النظام (1) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$

فإن جميع حلول النظام (2) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ بشرط تحقق

(3-a)، (3-b) أو (3-c).

البرهان: كما فى النظرية السابقة يكون لدينا

$$\underline{z}(t) = \underline{y}(t) + \int_0^t \Phi(t) \Phi^{-1}(s) B(s) \underline{z}(s) ds \quad (4)$$

حيث

$$\underline{y}(t) = \Phi(t) \underline{z}_0, \underline{z}(0) = y(0) = \underline{z}_0$$

وحيث أن جميع حلول (1) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ يكون

$$\|\Phi(t)\| \rightarrow 0 \text{ عندما } t \rightarrow \infty.$$

وبالتالى من (3-b)، وان $\|\Phi(t)\| \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ نحصل على

$$\|\Phi^{-1}(t)\| \rightarrow 0 \text{ عندما } t \rightarrow \infty.$$

وحيث أن كل من $\|\Phi(t)\|$ و $\|\Phi^{-1}(t)\|$ يقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ وهما متصلتان فإنهما تكونان محدودتين لجميع $t \geq 0$.
ليكن

$$c_1 = \max \left(\sup_{t \geq 0} \|\Phi(t)\|, \sup_{t \geq 0} \|\Phi^{-1}(t)\| \right)$$

فيكون لدينا من (4)

$$\begin{aligned} \|z(t)\| &\leq \|\Phi(t)\| \|z_0\| + \int_0^t \|\Phi(t)\| \|\Phi^{-1}(s)\| \|B(s)\| \|z(s)\| ds \\ &= \|\Phi(t)\| \left[\|z_0\| + \int_0^t \|\Phi^{-1}(s)\| \|B(s)\| \|z(s)\| ds \right] \end{aligned}$$

أى

$$\begin{aligned} \frac{\|z(t)\|}{\|\Phi(t)\|} &\leq \|z_0\| + c_1 \int_0^t \|B(s)\| \|z(s)\| ds \\ &\leq \|z_0\| + c_1 \int_0^t \|\Phi(t)\| \|B(s)\| \frac{\|z(t)\|}{\|\Phi(t)\|} ds \\ &\leq \|z_0\| + c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| \frac{\|z(t)\|}{\|\Phi(t)\|} ds \end{aligned}$$

وباستخدام متباينة جرونوويل نجد أن

$$\begin{aligned} \frac{\|z(t)\|}{\|\Phi(t)\|} &\leq \|z_0\| \exp \left[c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| ds \right] \leq \|z_0\| \exp \left[c_1^2 \int_0^t \|B(s)\| ds \right] \\ &\leq \|z_0\| K \end{aligned}$$

وبالتالى

$$\|z\| \leq K \|z_0\| \|\Phi(t)\|$$

وحيث ان جميع حلول (1) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ فنحصل على المطلوب.

نعتبر الآن النظام غير الخطى

$$\underline{y}' = A \underline{y} + \underline{f}(t, \underline{y}) \quad (5)$$

حيث $A = (a_{ij})$ مصفوفة $n \times n$ ثابتة $f \in C[J \times R^n, R^n]$ ، $J = [0, \infty)$. وفى مثل هذا النظام الذى يعتبر مضطربا (perturbed) نقارن حلوله مع حلول النظام غير المضطرب (1). ولعمل تلك نفترض

$$\|\underline{f}(t, \underline{x})\| \leq \alpha(t)(\|\underline{x}\|) \quad (6)$$

حيث $\alpha(t)$ دالة موجبة ومتصلة على J . وأن

$$\int_0^{\infty} \alpha(t) dt < \infty \quad (7)$$

نظرية (٣): إذا كانت كل حلول النظام (1) محدودة فإن كل حلول النظام (5) تكون محدودة. بشرط تحقق (6) و (7)

البرهان: نعتبر عن $\underline{z}(t)$ للنظام (5) بدلالة الحلول $\underline{y}(t)$ للنظام (1) فيكون لدينا

$$\underline{z}(t) = \underline{y}(t) + \int_0^t \Phi(t-s) \underline{f}(s, \underline{z}(s)) ds \quad (8)$$

حيث $\Phi(t)$ مصفوفة الحل الأساسية للنظام (1)، $\Phi(0) = I$. ويلاحظ أن $\underline{y}(t) = \Phi(t) \underline{z}_0$ ، $\underline{y}(0) = \underline{z}(0) = \underline{z}_0$. وحيث إن جميع حلول النظام (1) تكون محدودة، ليكن

$$c_1 = \max \left(\sup_{t \geq 0} \|\underline{y}(t)\|, \sup_{t \geq 0} \|\Phi(t)\| \right)$$

ومن (6)، (7) نحصل على

$$\|z(t)\| \leq c_1 + c_1 \int_0^t \alpha(s) \|z(s)\| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل والشرط (7) نتج محدودية حلول النظام (5) نظرية (4): إذا كانت لجميع الجذور المميزة للمصفوفة A أجزاء حقيقية سالبة فإن جميع حلول النظام (5) تقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ بشرط تحقق

$$(i) \text{ الشرط (6)} \quad (ii) \alpha \rightarrow 0 \text{ عندما } t \rightarrow \infty$$

البرهان: كما في النظرية السابقة يكون لدينا

$$z(t) = y(t) + \int_0^t \Phi(t-s) f(s, z(s)) ds \quad (9)$$

وحيث أن جميع الجذور الذاتية للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة فإنه يوجد ثابتان M, β بحيث أن

$$\|y(t)\| \leq M e^{-\beta t}, \quad t \geq 0$$

$$\|\Phi(t)\| \leq c_2 e^{-\beta t}, \quad c_2 > 0$$

ومن اتصال الدالة $\alpha(t)$ ومن الشرط (ii) ينتج وجود ثابت c_1 بحيث أن

$$\alpha(t) < c_1, \quad t \geq 0$$

نختار c_2 بحيث أن $c_1 c_2 < \beta$. وعلى ذلك من (9) والشرط (i) نحصل على

$$\|z(t)\| \leq M e^{-\beta t} + c_1 c_2 \int_0^t e^{-\beta(t-s)} \|z(s)\| ds$$

أى

$$\|z(t)\| e^{\beta t} \leq M + c_1 c_2 \int_0^t e^{\beta s} \|z(s)\| ds$$

وباستخدام متباينة جرونويل نحصل على

$$\|z(t)\|e^{\beta t} \leq Me^{c_1 t} \quad \text{أو} \quad \|z(t)\| \leq Me^{(c_1 - \beta)t}$$

وحيث أن $c_1 c_2 < \beta$ ينتج المطلوب.

نتيجة (١): إذا كانت كل حلول النظام (1) محدودة فإن كل حلول النظام

(2) تكون محدودة بشرط تحقق (6) و (7) مع (3-b) أو (3-c).

نتيجة (٢): إذا كانت جميع حلول النظام (1) تقترب من الصفر عندما

$t \rightarrow \infty$ فإن هذا يتحقق لجميع حلول النظام (2) بشرط تحقق (6)، (7) مع

(3-b) أو (3-c).

تمارين

١- حول المعادلة $y'' + 4y' + 40y = 0$ إلى نظام من المعادلات واوجد حل

النظام مستخدماً الشروط الابتدائية $y(1) = 0$, $y'(0) = 0$

٢- نظام المعادلات $y_1' = y_1 + \varepsilon y_2$, $y_2' = \varepsilon y_1 + y_2$

عند $\varepsilon = 0$ يختزل إلى $y_1' = y_1$, $y_2' = y_2$

عين الحلول $\Phi_1(t)$, $\Phi_2(t)$ للنظام مع الشروط $y_2(0) = -1$, $y_1(0) = 1$

واثبت أن $\Phi_1 \rightarrow \Phi_2$ عندما $\varepsilon \rightarrow 0$ لجميع قيم t .

٣- اثبت أن $\psi(t) = \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix}$

هي مصفوفة الحل للنظام $Y' = AY$, $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$

٤- اثبت أن:

(i) إذا كانت جميع القيم الذاتية للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة فإن كل حل

لنظام $Y' = AY$ يقترب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$

(ii) إذا كانت جميع القيم الذاتية للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة وبعضها

يساوى الصفر، فإن $Y' = AY$ لها حل محدود لجميع $t > 0$.

(iii) إذا كان أحد القيم الذاتية للمصفوفة A له جزء حقيقي موجب فإن النظام

$Y' = AY$ حل غير محدود لجميع $t > 0$

٥- ليكن $\|G(t)\| \leq Me^{\alpha}$, $t > T > 0$ ولثابتين M, α في $Y' = AY + G$

اثبت أنه لثابتين k, b يكون $\|\Phi(t)\| \leq ke^{bt}$

٦- عين الشرط على $w(t)$ بحيث أن جميع حلول المعادلة

$$u''' + pu' = w(t)$$

حيث p عدد حقيقي موجب، تكون محدودة على $[0, \infty]$

٧- اثبت ان حل مسألة القيمة للحدية

$$u' + 2u + e'u^2 = 0, \quad u(0) = u_0 > 0$$

يقترّب من الصفر عندما $t \rightarrow \infty$

$$u'' + p^2u = g(t) \quad \text{٨- اعتبر المعادلة التفاضلية}$$

حيث p عدد حقيقي موجب، g دالة متصلة على $[0, \infty)$ بحيث ان

$$\int_0^\infty |g(t)| ds < \infty$$

اثبت ان

(i) جميع حلول المعادلة التفاضلية محدودة على $[0, \infty)$

(ii) يوجد حل وحيد $u(t)$ للمعادلة بحيث ان $u \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow 0$

٩- ليكن $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام $\underline{x}' = A(x)\underline{x}$ بحيث ان $\|\Phi(t)\| < k$

$t \geq 0$ ، $\lim_{t \rightarrow 0} \int_0^t \text{Tr} A(s) ds > -\infty$ إذا كان $B(t)$ مصفوفة $n \times n$ متصلة

حيث $\int_0^t \|B(s) - A(s)\| ds < \infty$ اثبت ان كل حل للنظام $\underline{y}' = B(t)\underline{y}$ يكون

محدودا على $[0, \infty)$.

١٠- باستخدام المسألة السابقة اثبت ان لأي حل $x(t)$ على $[0, \infty)$ للنظام

$\underline{x}' = A(t)\underline{x}$ يوجد حل وحيد $y(t)$ للنظام $\underline{y}' = B(t)\underline{y}$ بحيث ان

$$\|y(t) - x(t)\| \rightarrow 0, \quad t \rightarrow \infty$$

(تنويه استخدم المعادلة التكاملية)

$$y(t) = x(t) - \int_t^{\infty} \Phi(t)\Phi^{-1}(s)(B(s) - A(s))y(s)ds$$

١١- ناقش سلوك المعادلة $u'' + \alpha(t)u - \beta(t) = 0$ حيث α, β دوال متصلة

على $[0, \infty)$ بحيث أن $\int_0^{\infty} \|\beta(s)\| ds < \infty$ ، لذا كانت جميع حلول

$$(i) \quad u'' + \alpha(t)u = 0 \quad \text{محدودة على } [0, \infty)$$

$$(ii) \quad u'' + \alpha(t)u = 0 \quad \text{تقترب من الصفر عندما } t \rightarrow \infty$$

١٢- أوجد حل النظام

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^t$$

١٣- اثبت أن أي حل غير صفري للمعادلة $\dot{x} = Ax$ يكون غير محدود وغير

مستقر بينما كل حل للمعادلة $\dot{x} = 1$ يكون غير محدود ولكنه مستقر.

$$14- \text{ اعتبر النظام } \underline{x}' = A\underline{x} + \underline{f} \quad \text{حيث} \quad \underline{x}' = \begin{bmatrix} e^t \\ e^{-t} \end{bmatrix}, \underline{f} = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}, A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}, \text{ اثبت أن}$$

$$\Phi(t) = \begin{bmatrix} e^{2t} & 2te^{2t} \\ 0 & e^{2t} \end{bmatrix} \quad \text{هي مصفوفة الحل للنظام } \underline{x}' = A\underline{x} \quad \text{ثم أوجد حل}$$

$$\text{النظام غير المتجانس حيث } \underline{x}(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

الباب الرابع عشر

النظرية الكيفية

Qualitative Theory

١٤-١ مقدمة: يمكن صياغة حلول كثيرا من المعادلات التفاضلية الخطية بدلالة دوال معلومة مثل الدوال الأسية، دوال بسل... وغيرها. اما حلول المعادلات التفاضلية غير الخطية، فنادرًا ما يمكن أن يعطى الحل في صورة صريحة (closed form) وللحصول على نتيجة كيفية، تستخدم عادة طرق تحليلية أو طريقة الحیود (الاضطراب perturbation).

في هذا الباب سنتناول معالجة هندسية والتي تؤدي إلى فهم كیفی لحلول المعادلات التفاضلية غير الخطية. وقد وضع بوانكاريه (Poincare) أساس النظرية الكيفية في القرن التاسع عشر في حالات ثنائية البعد والتي أمكن تعميمها إلى أبعاد أعلى بواسطة بيركوف (Birkhoff)، والنظرية الكيفية مجال واسع للبحث والدراسة.

تكون المعادلة التفاضلية من الرتبة النونية على الصورة

$$\frac{d^n x}{dt^n} = f\left(x, \frac{dx}{dt}, \dots, \frac{d^{n-1}x}{dt^{n-1}}, t\right) \quad (1)$$

حيث x متغير تابع، t متغير مستقل.

ويمكن كتابة المعادلة (1) كنظام من معادلات من الرتبة الأولى مثل

$$\frac{d\underline{x}}{dt} = \underline{f}(\underline{x}, t) \quad (2)$$

أو

$$x_i = f_i(x_1, x_2, \dots, x_n, t), \quad i = 1, 2, \dots, n$$

حيث \underline{x} متجه عمود (column) ومركباته x_i ، والنقطة (.) ترمز إلى الاشتقاق بالنسبة إلى t .

والشرط الابتدائي المصاحب مع المعادلة (1) هو

$$\underline{x}(t_0) = \underline{x}_0 \quad (3)$$

يكون للمعادلة (2) حلاً وحيداً في جوار (\underline{x}_0, t_0) إذا كانت f قابلة للاشتقاق باستمرار لبعض $\underline{x} \in D, t \in J$ حيث D هي النطاق الذي يحتوي \underline{x}_0, J فترة مفتوحة تحتوي t_0 .

وكمثال نحل غير الوحيد لمعادلة احادية البعد هي

$$\dot{x} = \sqrt{x}, \quad x(0) = 0 \quad (4)$$

والتي لها حلان

$$x(t) = \left(\frac{t}{2}\right)^2, \quad x(t) = 0 \quad (5)$$

وعند وحدوية الحل ناتج من عدم اتصال المشتقة للدالة \sqrt{x} عند $t = 0$.

تعريف (١): يسمى النظام بنظام ذاتي إذا لم تعتمد الدالة f في (2) على t صراحة. إذا أمكن تعميم حل نظام ذاتي لجميع قيم t في الفترة $-\infty < t < \infty$ فإن النظام يسمى بنظام ديناميكي (dynamical system). وكمثال للنظام الذاتي

$$\dot{\underline{x}} = \underline{f}(\underline{x}), \quad \underline{x}(0) = \underline{x}_0 \quad (6)$$

لا يوجد فقد العموم إذا اخذنا $t_0 = 0$.

ويمكن اعتبار حل النظام (6) كمنحنى في فراغ البعد النوني، هو فراغ الطور (phase space) ويسمى المنحنى بمنحنى تكاملي (integral curve) أو مسار (trajectory, orbit) خلال \underline{x}_0 .

إذا كانت $f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \neq 0$ يمكن الحصول على منحنيات تكاملية بقسمة مجموعة المعادلات في (6) على f_1 وتحصل على المعادلات

$$\frac{dx_k}{dx_1} = \frac{f_k(x_1, x_2, \dots, x_n)}{f_1(x_1, x_2, \dots, x_n)}, \quad k = 2, 3, \dots, n \quad (7)$$

وإذا كان $f_1 = 0$ لبعض قيم \underline{x} نستبدل f_1 بالدالة f_2 أو f_k بشرط $f_k \neq 0$.

تعريف (٢): إذا كانت جميع $f_i = 0$ عند $\underline{x} = \underline{x}_c$ أي $\underline{f}(\underline{x}_c) = 0$ ، فإن \underline{x}_c تسمى بنقطة حرجة أو سكون أو نقطة اتزان أو شاذة أو ساكنة

(critical point, equilibrium point, singular point or stationary point).

تكون النقطة \underline{x}_c نقطة حرجة معزولة (isolated) إذا لم توجد نقطة حرجة أخرى في جوار \underline{x}_c .

عديد من العمليات فى الرياضيات للبحثه والتطبيقية تكون أنظمة ذاتية وسوف نسرده بعض خواص حلولها.

- (أ) إذا كان $x(t)$ حل المعادلات (6) فإن $x(t-a)$ هو أيضاً حلاً لـ a ثابت. والمسار يمثل حلول عديدة والتي تختلف عن بعضها البعض بإزاحة a .
- (ب) لا تمر المسارات بالنقاط الحرجة.
- (ج) إذا انتهى المسار عند نقطة، فتكون هذه النقطة نقطة إتران.
- (د) لا تتقاطع المسارات مع بعضها البعض.
- (هـ) مسارات الحل الدورى هي منحنيات مغلقة.

بفحص الخواص الهندسية للمسارات يمكن استنتاج الخواص الكيفية مثل محدوبة أو دورية الحل. ولتسهيل ذلك ندرس أولاً نظاماً ذاتياً ذا بعدين. وفى هذه الحالة يكون فراغ الطور هو مستوى الطور وبذلك يمكن فهم خواص المنحنيات فى المستوى. ودراسة الخواص فى المستوى لها تطبيقات عديدة لأن كثيراً من المعادلات فى الميكانيكا والكهرباء هي معادلات تفاضلية من الرتبة الثانية.

١٤-٢ نظام خطى ذو بعدين Two-dimensionmal linear system

يمكن كتابة النظام ذى البعدين فى الصورة

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2), \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2) \quad (1)$$

ليكن (x_{1e}, x_{2e}) هي نقطة حرجة فإنه يمكن إزاحة النقطة للحرجة إلى نقطة الأصل. وباستخدام متسلسلة تيلور يمكن فك f_1, f_2 حول نقطة الأصل أى

$$f_1(x_1, x_2) = x_1 \frac{\partial f_1}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial f_1}{\partial x_2} + \frac{1}{2} (x_1^2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_1^2} + 2x_1 x_2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_1 \partial x_2} + x_2^2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_2^2}) + \dots \quad (2)$$

$$f_2(x_1, x_2) = x_1 \frac{\partial f_2}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial f_2}{\partial x_2} + \frac{1}{2} (x_1^2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_1^2} + 2x_1 x_2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_1 \partial x_2} + x_2^2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_2^2}) + \dots$$

حيث تحسب جميع قيم المشتقات عند $(0, 0)$. وبوضع ذلك على صورة نظام يكون لدينا

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + o(|x|^2) \quad (3)$$

أو

$$\dot{\underline{x}} = Df(0)\underline{x} + o(|x|^2)$$

حيث عناصر مصفوفة الجاكوبى $Df(0)$ هي ثوابت وإذا أمكن إهمال الحدود من الرتبة $|x|^2$ نحصل على

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (4)$$

أو

$$\dot{\underline{x}} = A\underline{x}$$

وهو ما نسميه النظام الخطى المناظر للنظام (3) حيث a_{ij} هي عناصر A فى الجاكوبى $Df(0)$.
لحل هذا النظام نفترض أن الحل على الصورة

$$\underline{x} = \underline{c}e^{\lambda t}, \quad (5)$$

حيث λ ، c ثوابت وبالتعويض فى المعادلة (4) نحصل على

$$(A - \lambda I)\underline{c}e^{\lambda t} = 0, \quad (6)$$

حيث I مصفوفة الوحدة.

والحل غير الصفري للمعادلة (6) يتطلب أن يكون $(A - \lambda I) = 0$ أى أن λ هي قيمة ذاتية للمصفوفة A وعلى ذلك تعطى القيمتان الذاتيتان للمصفوفة A بالعلاقة

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \quad (7)$$

ويكون حل المعادلة (7) هي

$$(\lambda_1, \lambda_2) = \left[(a_{11} + a_{22}) \pm \sqrt{(a_{11} + a_{22})^2 + 4a_{12}a_{21}} \right] / 2 \quad (8)$$

بالاعتماد على قيم a_{ij} يكون لدينا الاحتمالات التالية

(أ) $\Delta = (a_{11} + a_{22})^2 + 4a_{12}a_{21} > 0$: يكون الجذران (λ_1, λ_2) فى هذه الحالة جذران حقيقيان ومختلفان ولا يساويان الصفر.

(ب) $\Delta < 0$ يكون الجذران فى هذه الحالة مركبان حيث a_{ij} حقيقى، λ_1 ، λ_2 مركبان مترافقان.

(جـ) $\Delta = 0$ يكون $\lambda_1 = \lambda_2$

الحالة الأولى: $\lambda_2 \neq \lambda_1$ وحقيقتان:

حيث القيمتان الذاتيتان مختلفتان والمتجهان الذاتيان \underline{v}_1 ، \underline{v}_2 المصاحبين مع λ_1 ، λ_2 مستقلين خطياً.

نعرف مصفوفة غير شاذة P بالعلاقة
(9)

$$\underline{P} = [\underline{v}_1, \underline{v}_2]$$

وباستخدام التحويل الخطي
(10)

$$\underline{x} = \underline{P} \underline{y}$$

تصبح المعادلة (4)

$$\underline{\dot{y}} = \underline{P}^{-1} \underline{A} \underline{P} \underline{y} = \underline{\Lambda} \underline{y} \quad (11)$$

حيث $\underline{\Lambda}$ مصفوفة قطرية عناصرها λ_1, λ_2 .
والتحويل الخطي لا يؤثر على الخواص الكيفية للحل ولذلك ندرس حلول النظام
(11) بدلا من (4). ويمكن كتابة المعادلة (11) بدلالة مركباتها على الصورة
(12)

$$\dot{y}_1 = \lambda_1 y_1, \quad \dot{y}_2 = \lambda_2 y_2$$

ويكون الحل هو

$$y_1 = y_{10} e^{\lambda_1 t}, \quad y_2 = y_{20} e^{\lambda_2 t} \quad (13)$$

حيث (y_{10}, y_{20}) هي القيم الابتدائية لقيم (y_1, y_2) وبحذف t نحصل
على

$$\frac{dy_1}{dy_2} = \frac{\lambda_1 y_1}{\lambda_2 y_2} \quad (14)$$

والمسارات التي حصلنا عليها من حل المعادلة (14) هي

$$y_1 = K y_2^{\lambda_1/\lambda_2} \quad (15)$$

حيث K ثابت يتحدد من القيم الابتدائية
لدينا الحالات التالية

- (أ) إذا كان كل من λ_1, λ_2 سالبا، فإننا نستنتج من (13) أن كل من y_1, y_2 يتحول إلى نقطة الأصل عندما $t \rightarrow \infty$. تسمى نقطة الاتزان $(x=0)$ عقدة مستقرة تقاربيا (asymptotically stable node)
- (ب) إذا كان كل من λ_1, λ_2 موجبة فإن y_1, y_2 تتحول إلى ما لانهاية عندما $t \rightarrow \infty$. فإن نقطة الاتزان تسمى عقدة غير مستقرة (unstable node)
- (ج) إذا كان λ_1, λ_2 مختلفتي الإشارة ($\lambda_1 > 0, \lambda_2 < 0$) أي y_1 تتحول إلى ∞ ، y_2 تتحول إلى الصفر فإن نقطة الاتزان تسمى نقطة سرج غير مستقرة (unstable saddle).
- ونوضح هذه الحالات بالأمثلة التالية:

مثال (١): إدرس الانظمة التالية:-

$$(i) \quad \dot{y}_1 = y_1, \quad \dot{y}_2 = 2y_2 \quad (16)$$

$$(ii) \quad \dot{y}_1 = -2y_1, \quad \dot{y}_2 = -y_2 \quad (17)$$

$$(iii) \quad \dot{y}_1 = 2y_1, \quad \dot{y}_2 = -2y_2 \quad (18)$$

الحل: (i) يكون حل النظام (16) هو

$$y_1 = y_{10}e^t, \quad y_2 = y_{20}e^{2t} \quad (19)$$

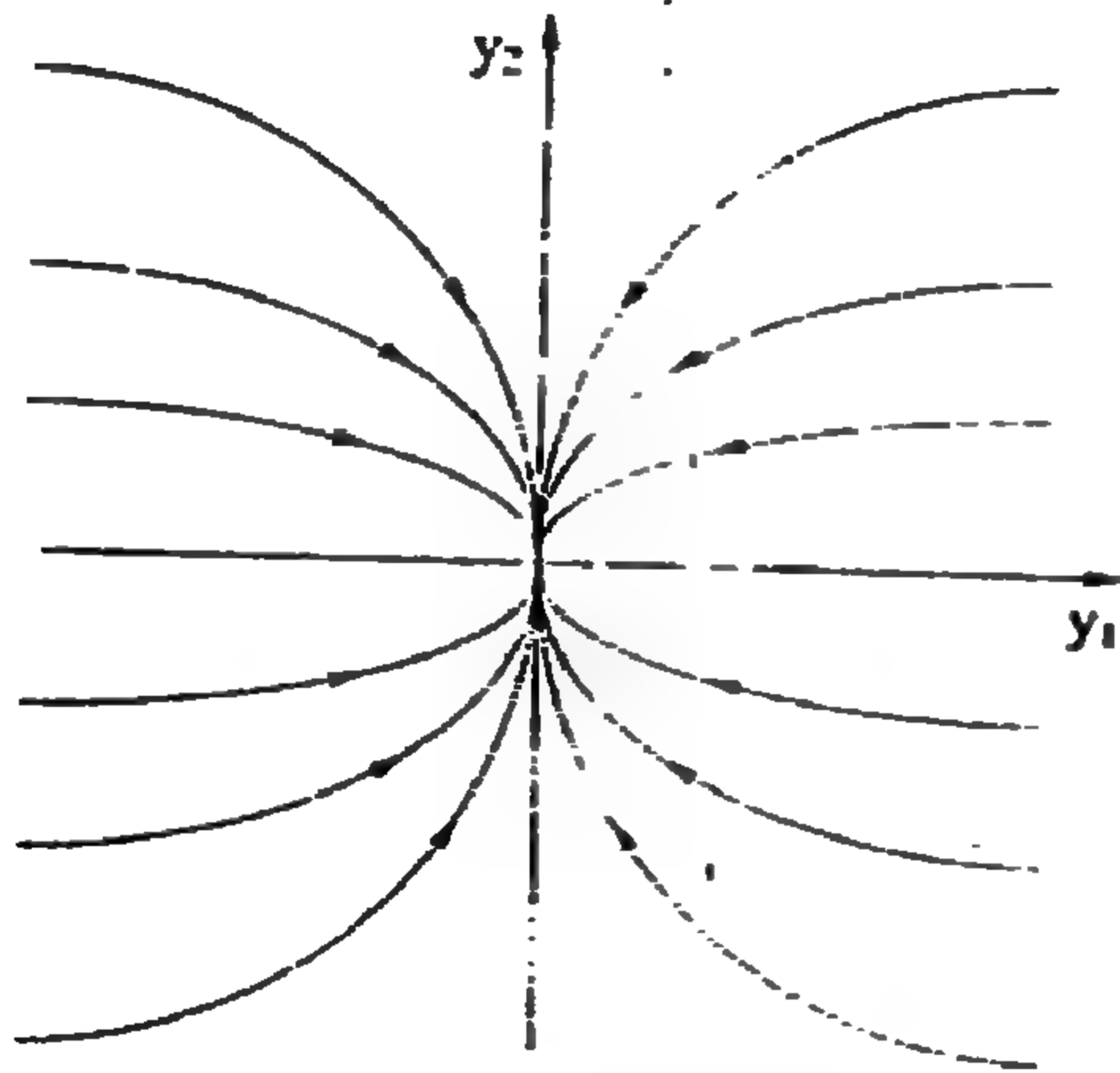
عندما $t \rightarrow \infty$ فإن $(y_1, y_2) \rightarrow \pm\infty$ طبقا لاشارة (y_{10}, y_{20}) . ومن (19) نجد أن

$$y_2 = (y_1 / K)^2 \quad (20)$$

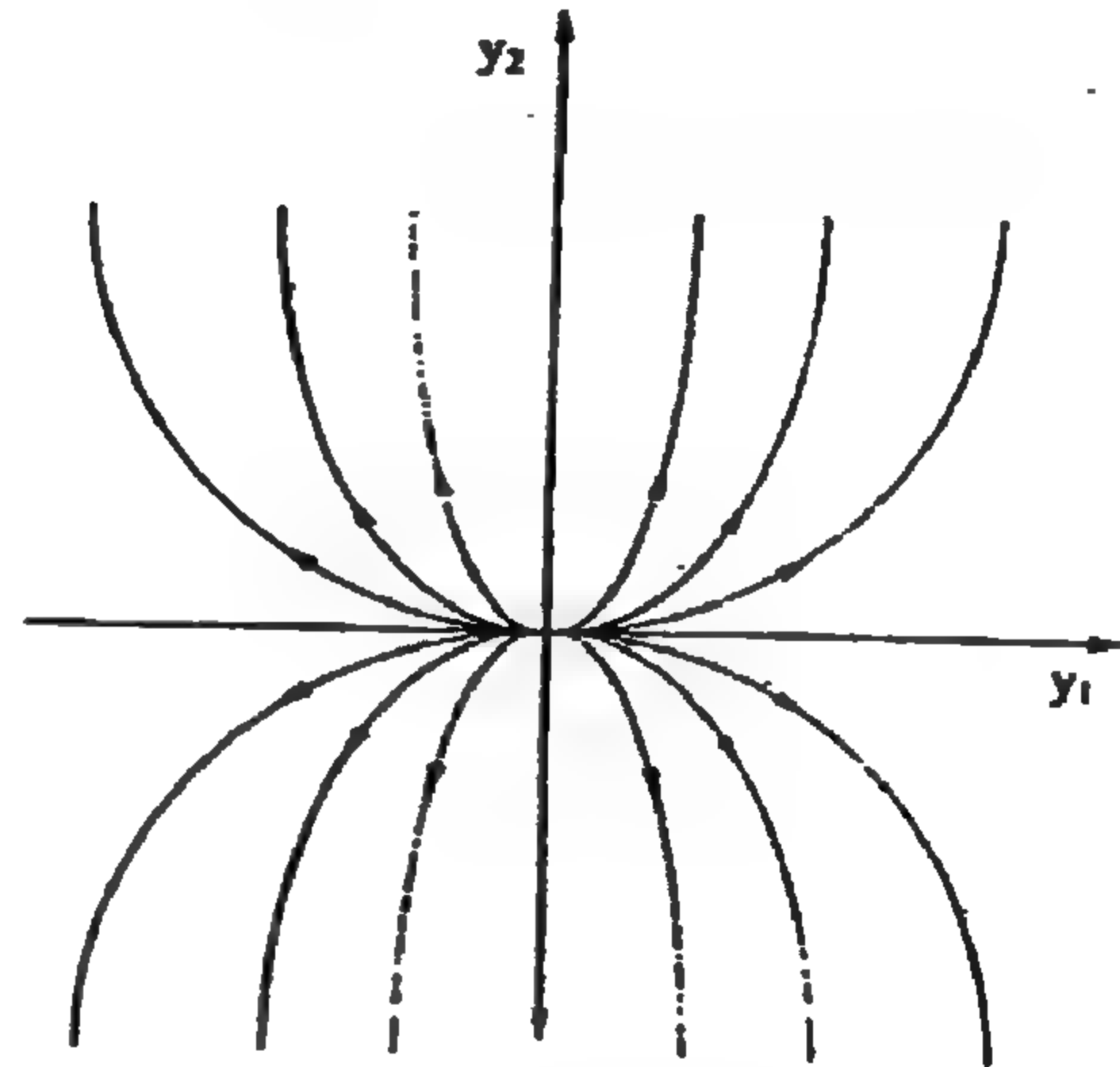
وهي قطوع مكافئة (parabolas). والمسارات مبينة بالشكل (١-١) وتشير الاسهم إلى اتجاه زيادة t . ولتحديد K نحتاج لوضع شروط ابتدائية. إذا كان $(y_{10}, y_{20}) = (1, 1)$ فتكون $K = 1$ وتصبح المعادلة (20)

$$y_2 = y_1^2 \quad (21)$$

والمسارات مبينة بالشكل (١-ب)



شكل (١-ب)



شكل (١-١)

(ii) وبحل النظام (17) نجد أن

$$y_1 = y_{10}e^{-2t}, \quad y_2 = y_{20}e^{-t} \quad (22)$$

للدالتان $y_1(t)$ ، $y_2(t)$ يؤلان إلى نقطة الاصل عندما $t \rightarrow \infty$ والمسارات هي قطوع مكافئة

$$y_1^2 = Ky_2 \quad (23)$$

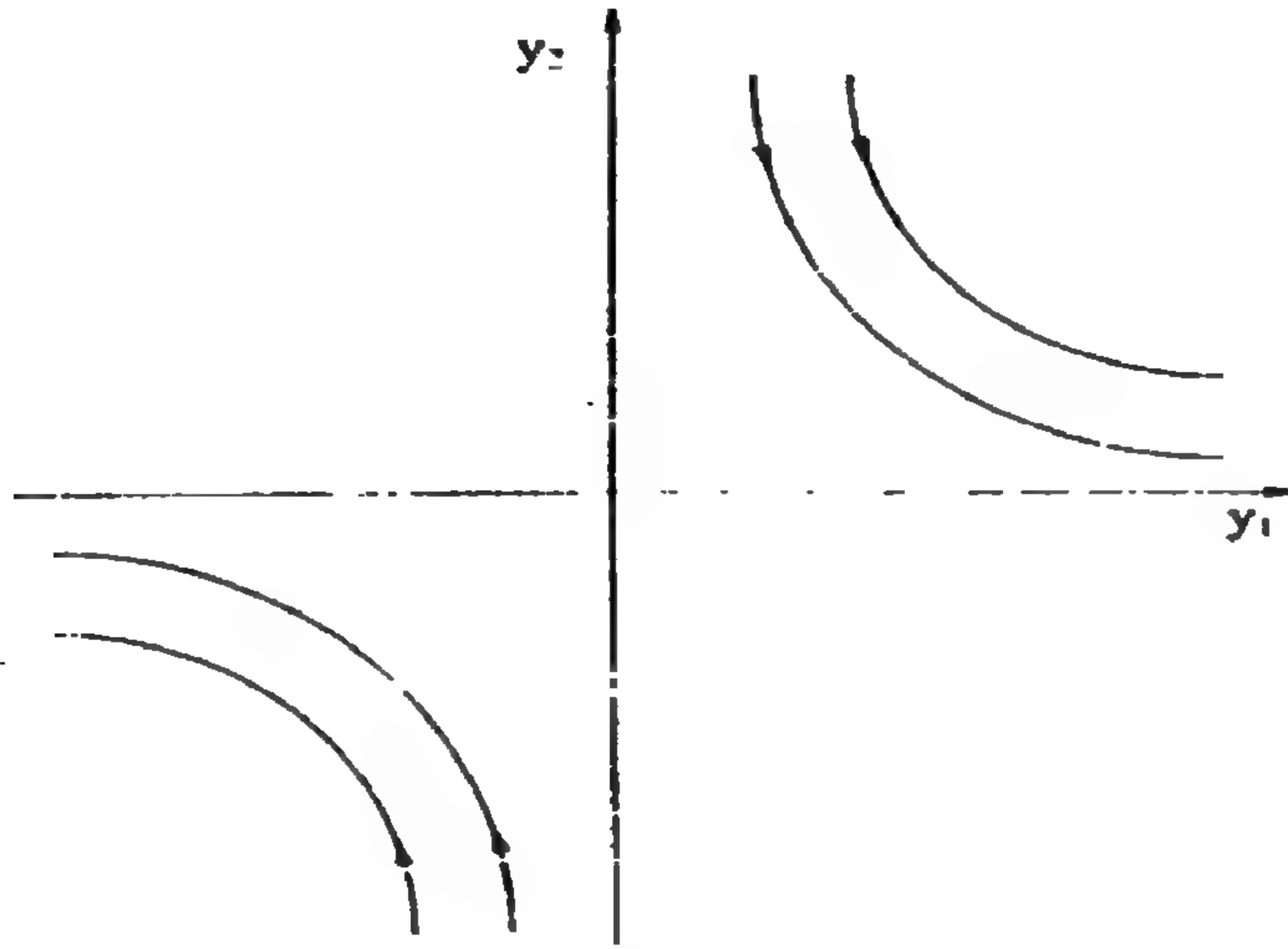
(iii) وبجل النظام (18) نجد أن

$$y_1 = y_{10}e^{2t} \quad , \quad y_2 = y_{20}e^{-2t} \quad (24)$$

في هذه الحالة $y_1 \rightarrow \pm \infty$ طبقا لاشارة y_{10} ، $y_2 \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتعطى المسارات بالمعادلة

$$y_1 = Ky_2^{-1} \quad , \quad y_1 y_2 = K \quad (25)$$

والمسارات قطوع زائدة كما في شكل (١-جـ)



شكل (١-جـ)

نلاحظ أن إذا كانت $y_{10} = 0$ فيكون المسار هو المحور y_2 وإذا كانت $y_{20} = 0$ فيكون المسار هو المحور y_1 .

الحالة الثانية: إذا كان الجذران λ_1 ، λ_2 مركبان مترافقان أي

$$\lambda_1 = \rho + i\omega \quad , \quad \lambda_2 = \rho - i\omega \quad (26)$$

بدلا من التعامل مع الاعداد المركبة فإننا نحول المصفوفة A في المعادلة (4) إلى الصورة القياسية (canonical) وتصبح المعادلة (4) على الصورة

$$\begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \rho & -\omega \\ \omega & \rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad (27)$$

يكون من الأسهل حل (27) باستخدام الاحداثيات القطنية

$$y_1 = r \cos \theta, \quad y_2 = r \sin \theta \quad (28)$$

ومن (27)، (28) نحصل على

$$\begin{aligned} \dot{r} \cos \theta - r \dot{\theta} \sin \theta &= r(\rho \cos \theta - \omega \sin \theta) \\ \dot{r} \sin \theta + r \dot{\theta} \cos \theta &= r(\rho \sin \theta + \omega \cos \theta) \end{aligned} \quad (29)$$

بضرب الأولى في $\cos \theta$ والثانية في $\sin \theta$ في المعادلة (29) والجمع فتحصل على

$$\dot{r} = \rho r, \quad \dot{\theta} = \omega \quad (30)$$

ويكون الحل على الصورة

$$r = ae^{\rho t}, \quad \theta = \omega t + c \quad (31)$$

حيث a, c ثابتان. ومن المعادلة (30) نجد أن

$$\frac{dr}{d\theta} = \frac{\rho r}{\omega} \quad (32)$$

ويكون الحل هو

$$r = b \exp(\rho \theta / \omega) \quad (33)$$

وتكون المسارات لولبية spirals.

إذا كانت $\omega > 0$ فإننا نستنتج من (30) أن θ تزداد مع الزمن وإن اللولبيات (spirals) تكون في عكس اتجاه عقارب الساعة.

وإذا كانت $\omega < 0$ تكون اللولبيات في اتجاه عقارب الساعة. من المعادلتين (28)، (31) نجد أن

$$y_1 = ae^{\rho t} \cos(\omega t + c), \quad y_2 = ae^{\rho t} \sin(\omega t + c) \quad (34)$$

وبحذف t نحصل على المسارات

$$\sqrt{y_1^2 + y_2^2} = ae^{\rho t} \quad (35)$$

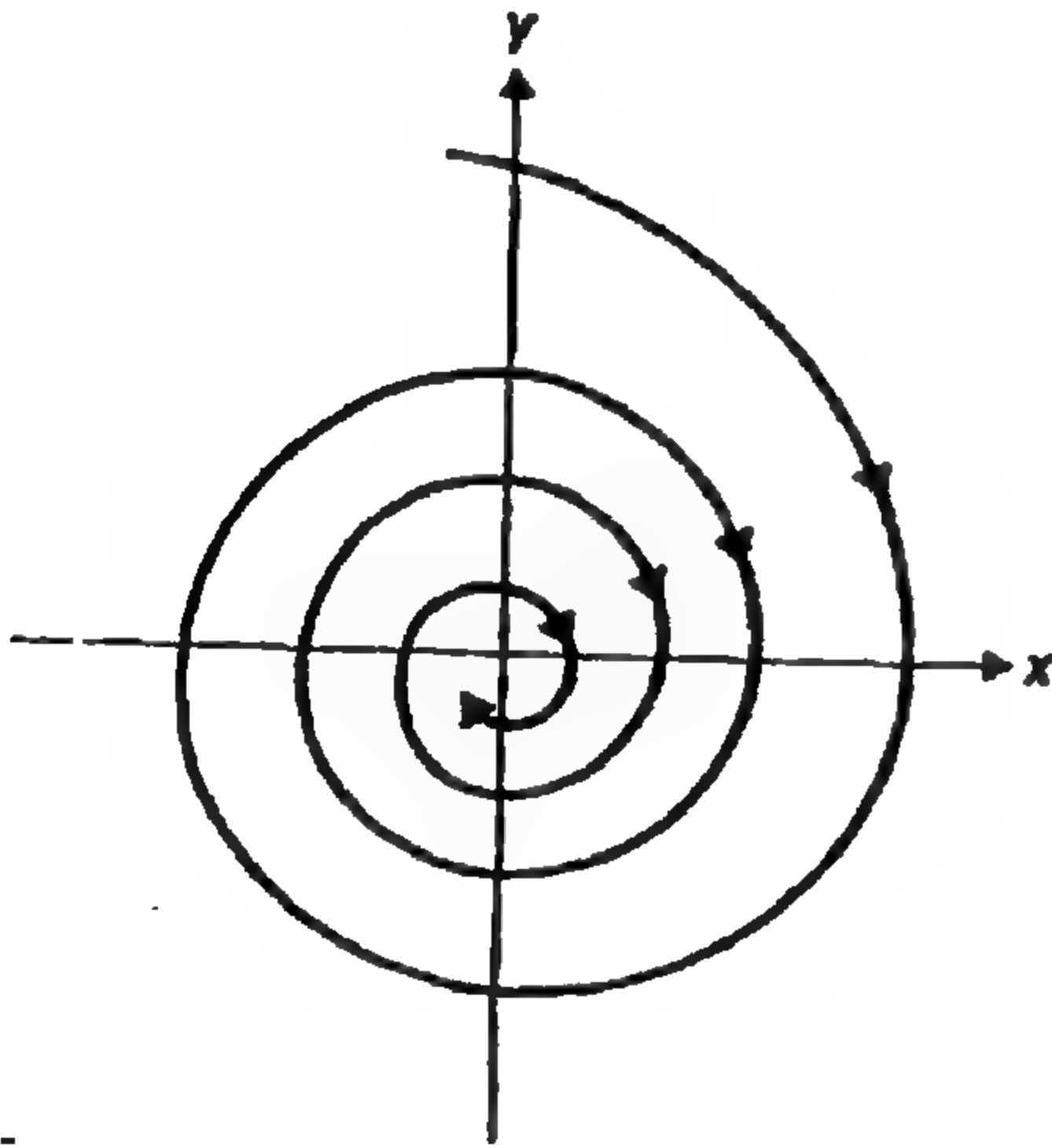
وكما بينا سابقاً فهي لولبيات. ويحدد الثابتان a, c من الشروط الابتدائية. وإذا كانت الشروط الابتدائية للحل (y_1, y_2) هي (y_{10}, y_{20}) فإننا من (34) نستنتج أن

$$a = \sqrt{y_{10}^2 + y_{20}^2}, \quad c = \omega^{-1} \tan^{-1}(y_{20} / y_{10}) \quad (36)$$

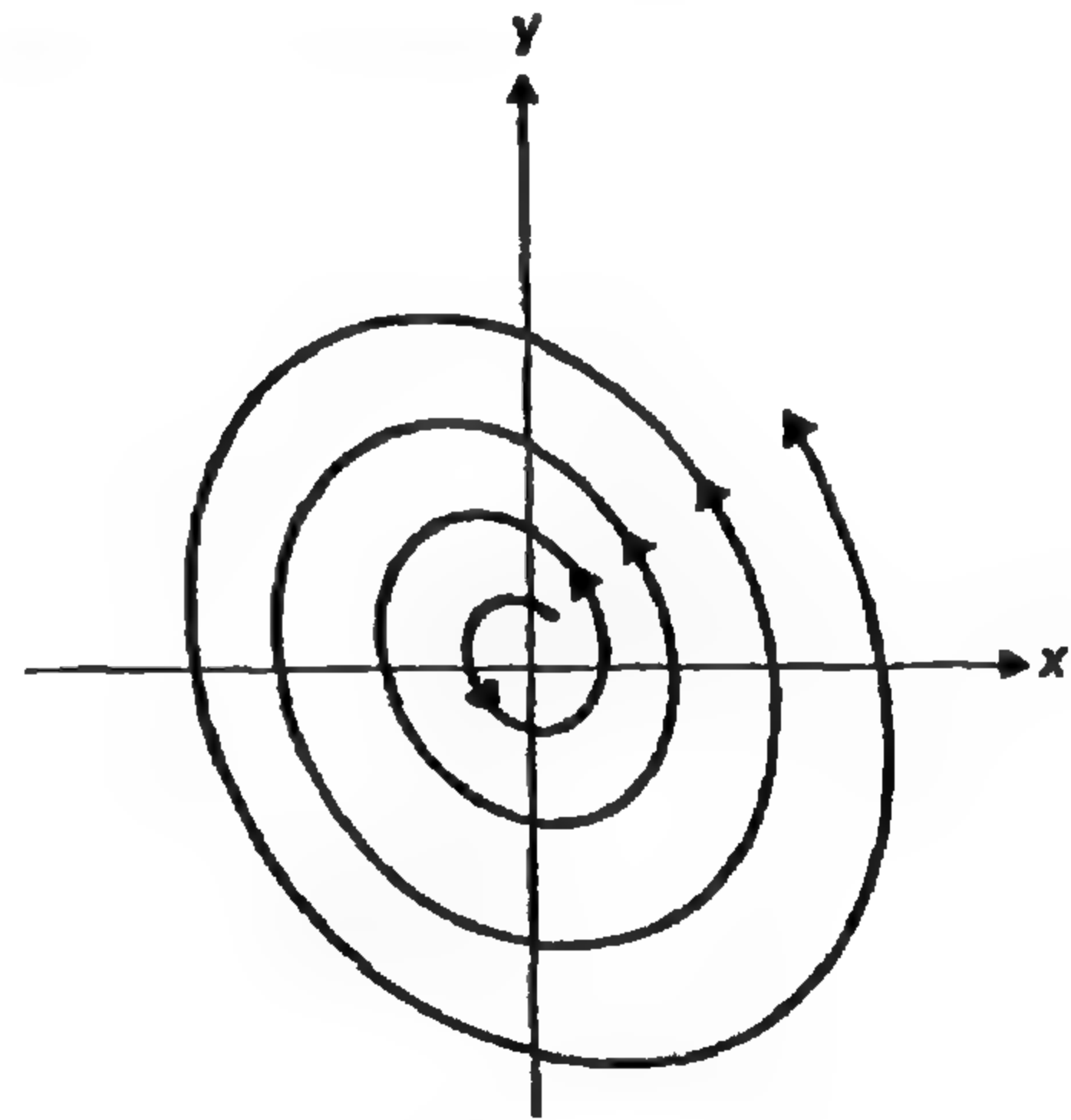
ومن (34) نرى أن طبيعة الحلول تعتمد على ρ .

فإذا كان $\rho > 0$ ، $|y_1| \rightarrow \infty$ ، $|y_2| \rightarrow \infty$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون نقطة الاصل بؤرة (focus) غير مستقرة شكل (١-٢).

وإذا كان $\rho < 0$ ، y_2, y_1 يؤولان إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ فإن نقطة الاصل تكون بؤرة مستقرة تقاربياً شكل (٢-ب).

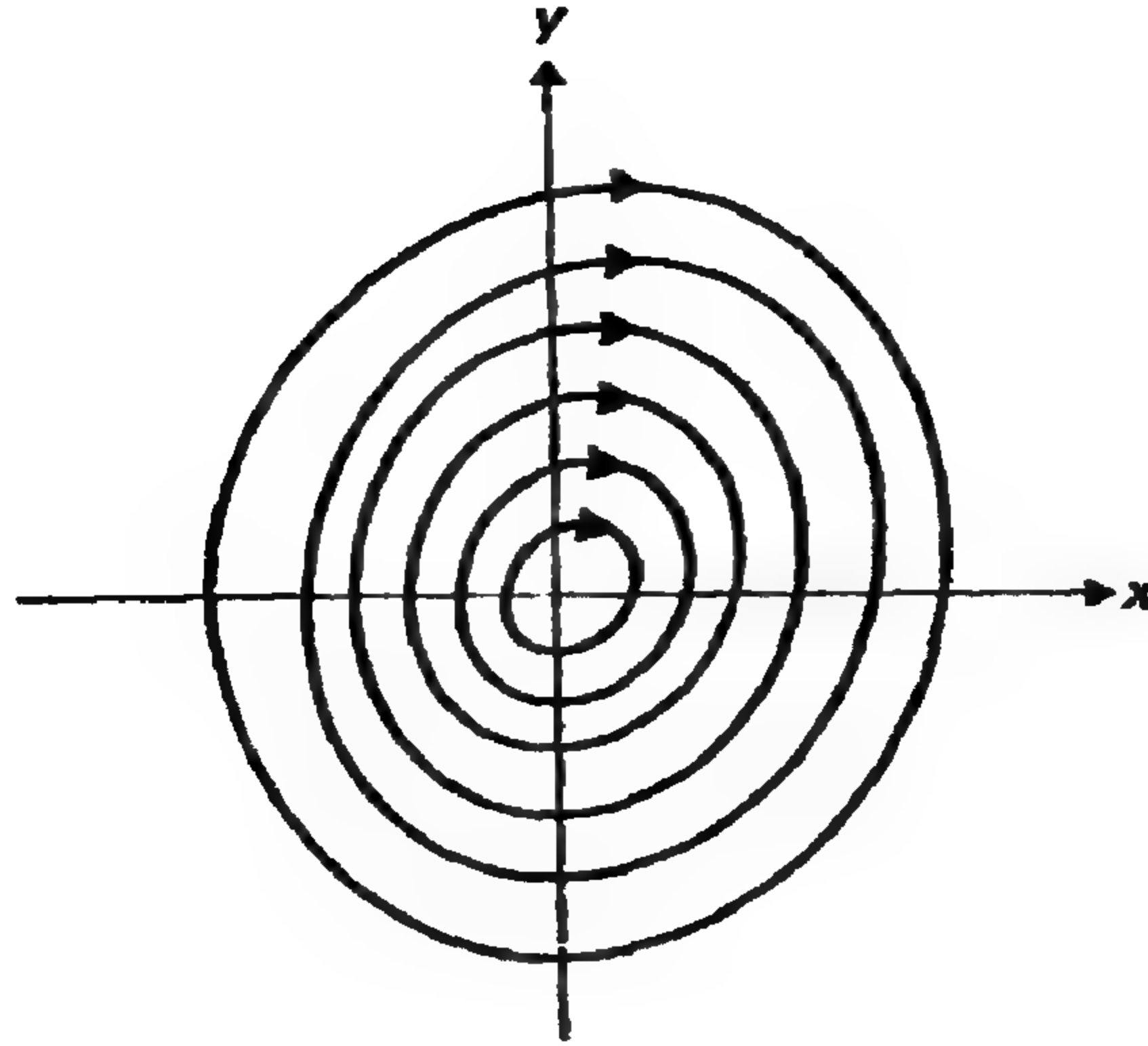


شكل (٢-ب)



شكل (١-٢)

إذا كان $\rho = 0$ فإن المسارات تكون دوائر وتكون نقطة الاصل ليست على المسارات فتكون نقطة الاصل مركز (center) مستقرة كما في شكل (٣)



شكل (٣)

والمثال التالي يوضح البؤرة المستقرة.

مثال (٢): ناقش طبيعة نقطة الاتزان للنظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -4 \\ 2 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (37)$$

الحل: نقطة الأصل هي نقطة الاتزان. والقيم الذاتية للمصفوفة هي

$$-(1-\lambda)(3+\lambda)+8=0 \quad (38)$$

وحليها هما

$$\lambda_1 = -1+2i, \quad \lambda_2 = -1-2i \quad (39)$$

المتجه الذاتي v_1 ذا المركبتين (v_{11}, v_{12}) نحصل عليه من

$$\begin{bmatrix} 1+1-2i & -4 \\ 2 & -3+1-2i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (40)$$

ويمكن كتابة (40) كمعادلتين مرتبطتين خطياً، الأول هو

$$(2-2i)v_{11} - 4v_{12} = 0 \quad (41)$$

$$2v_1 - (2+2i)v_{12} = 0$$

وبحل هاتين المعادلتين نجد أن

$$v_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ 1-i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} + i \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} \quad (42)$$

نختار مصفوفة التحويل P على الصورة

$$P = [\text{Im}(v_1) \text{Re}(v_1)] = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad (43)$$

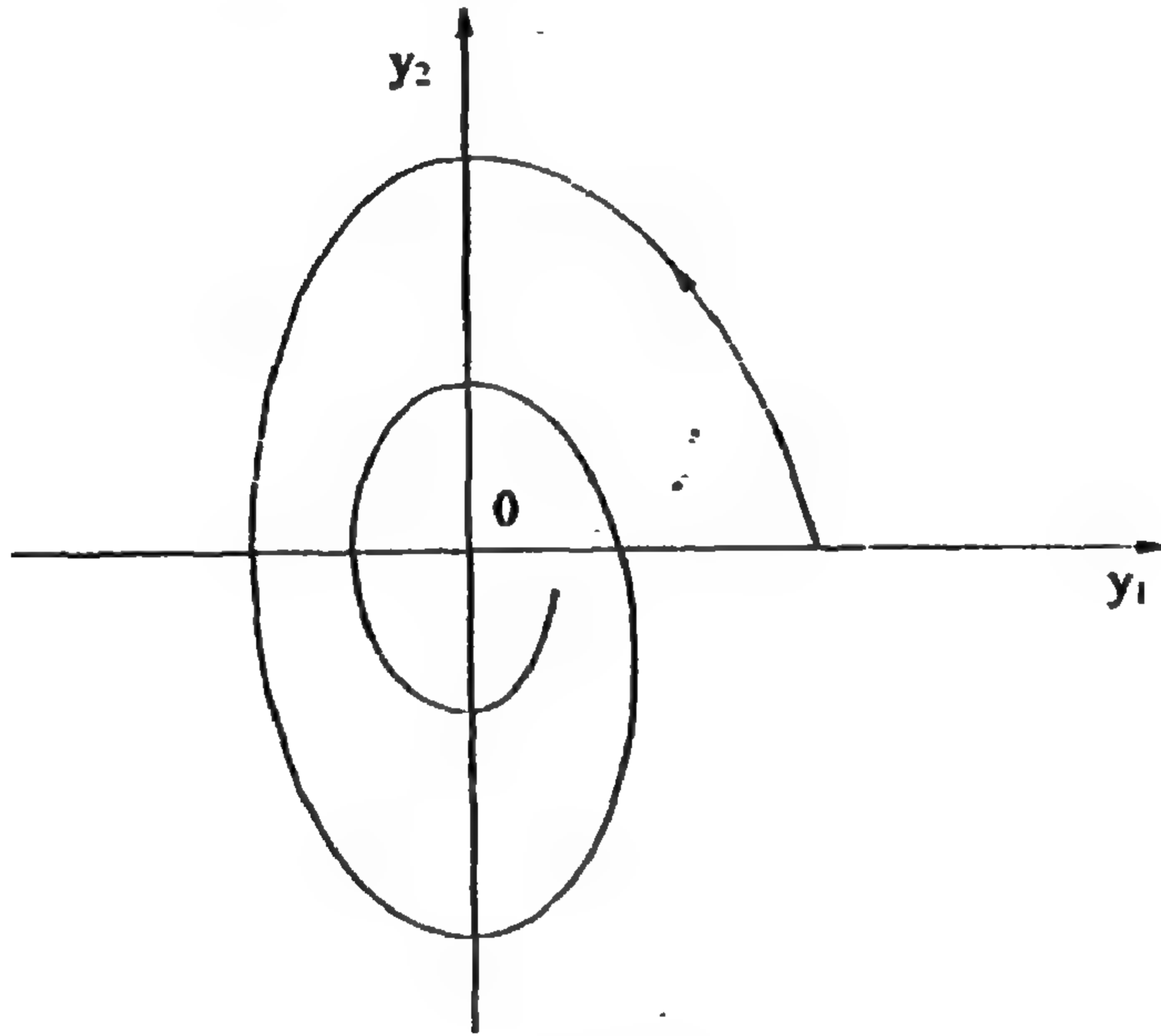
حيث Im ، Re تعني الجزء التخيلي والجزء الحقيقي على الترتيب. ومن (10)، (11)، (43) نجد أن

$$\begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad (44)$$

نلاحظ أن المعادلتين (27)، (44) هما نفس الصورة ويكون الحل هو

$$y_1 = ae^{-t} \cos(2t + c) , \quad y_2 = ae^{-t} \sin(2t + c) \quad (45)$$

ويكون نقطة الاصل بؤرة مستقرة والمسارات كما في الشكل (٤)



شكل (٤)

باستخدام (10)، (43)، (45) نستنتج أن

$$x_1 = 2ae^{-t} \sin(2t + c) , \quad x_2 = ae^{-t} [\sin(2t + c) - \cos(2t + c)] \quad (46)$$

والمسارات هي لولبيات ونقطة الاتزان هي بؤرة مستقرة والخواص الكيفية للنظام لا متغيرة (invariant) بالنسبة إلى التحويل الخطي.

الحالة الثالثة: الجذور متساوية ($\lambda = \lambda_1 = \lambda_2$)

لا نضمن في هذه الحالة أن نحصل على متجهين ذاتين مستقلين خطياً. وبالاعتماد على وجود متجهين ذاتين مستقلين خطياً يكون لدينا احتمال صيغتين قياسيتين في هذه الحالة

$$\begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \text{ أو } \begin{bmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix}$$

والمعادلات التي نحتاج لفحصها هي

$$\dot{y}_1 = \lambda y_1, \quad \dot{y}_2 = \lambda y_2 \quad (47)$$

أو

$$\dot{y}_1 = \lambda y_1 + y_2, \quad \dot{y}_2 = \lambda y_2 \quad (48)$$

نأخذ للمعادلة (47)

ويكون حلول (47) هي

$$y_1 = y_{10} e^{\lambda t}, \quad y_2 = y_{20} e^{\lambda t} \quad (49)$$

وتكون المسارات خطوط مستقيمة وهي

$$y_1 = (y_{10} / y_{20}) y_2 \quad (50)$$

إذا كان $\lambda < 0$ فإن المسارات $\leftarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون نقطة الأصل عقدة مستقرة تقاربياً. إذا كان $\lambda > 0$ فإن المسارات $\leftarrow \infty$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون نقطة الأصل عقدة غير مستقرة. (بعض المؤلفين يشير إلى هذه العقد بالنجم star)

ننظر الآن إلى حلول المعادلة الثانية (48)

ويكون حلول (48) هي

$$y_1 = y_{10} e^{\lambda t} + t y_{20} e^{\lambda t}, \quad y_2 = y_{20} e^{\lambda t} \quad (51)$$

وتكون معادلة المسارات

$$\frac{dy_1}{dy_2} = \frac{\lambda y_1 + y_2}{\lambda y_2} \quad (52)$$

ويكون حل هذه المعادلة المتجانسة هو

$$\lambda y_1 = y_2 \ln y_2 + c y_2 \quad (53)$$

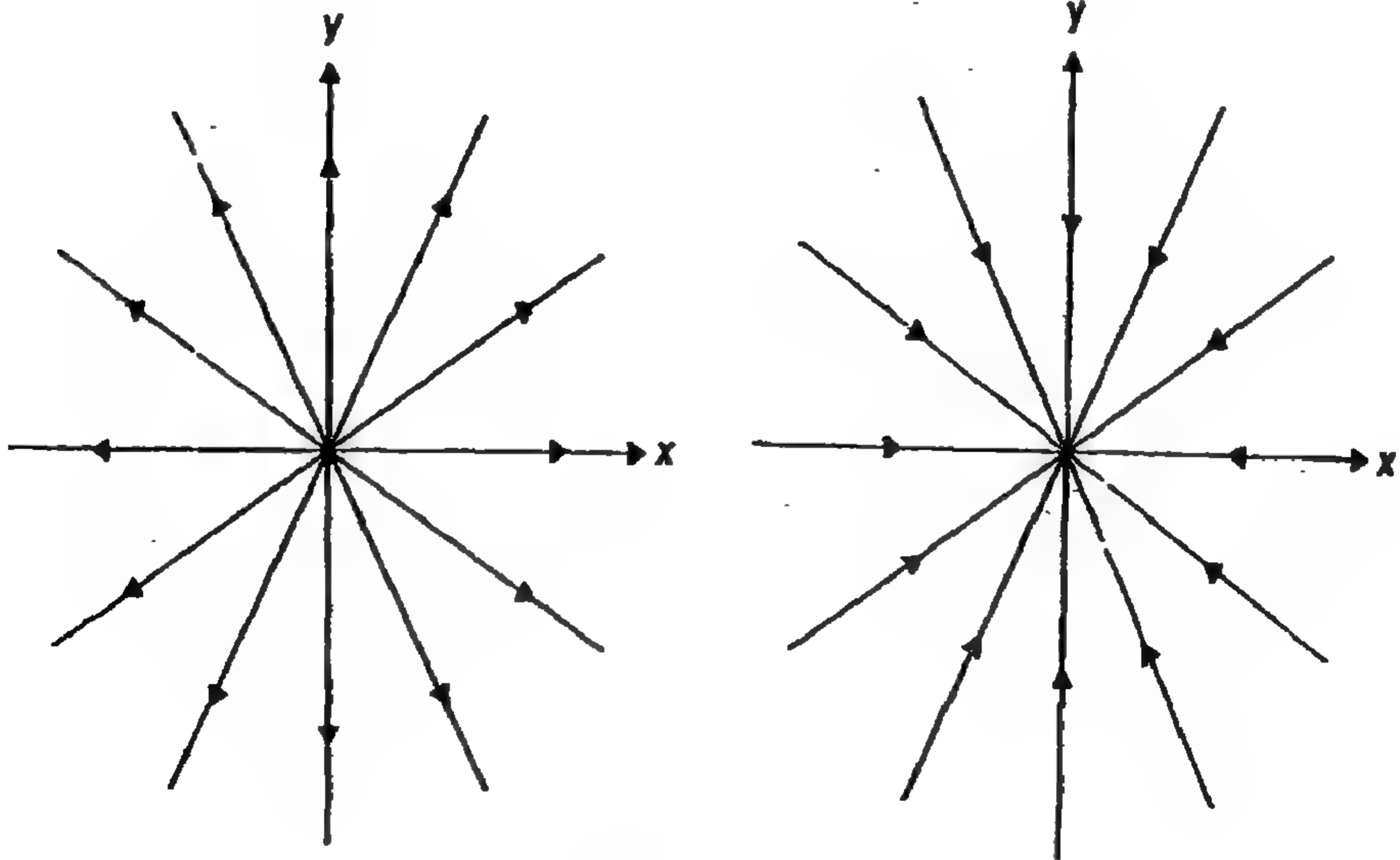
حيث c ثابت [يساوى $(\lambda y_{10} - y_{20} \ln y_{20}) / y_{20}$]

ومن المعادلتين (51)، (52) نستنتج أن عندما $t \rightarrow \infty$ فإن $\frac{dy_1}{dt} \rightarrow \infty$

وهذا يعنى أن المسارات تتقارب إلى المحور y_1 . إذا كان $y_{20} = 0$ تكون المسارات هي المحور y_1 .

إذا كان $\lambda < 0$ ، فإن y_1, y_2 يؤلان نقطة الأصل عندما $t \rightarrow \infty$ فتكون نقطة الأصل عقدة مستقرة تقاربياً. أما إذا كان $\lambda > 0$ فتكون نقطة الأصل عقدة غير مستقرة. (ويسمى بعض المؤلفين عقدة غير صحيحة (improper node).

كما يسميها البعض الآخر بالعقدة نجمية الشكل (star-shaped stable or unstable node) وقد تكون مستقرة أو غير مستقرة كما في الشكل (٥)



شكل (٥)

عقدة نجمية الشكل غير مستقرة

عقدة نجمية الشكل مستقرة

مثال (٣): لوجد حل النظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 11 & 25 \\ -4 & -9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad (54)$$

والقيم الذاتية للمصفوفة هي

$$-(11-\lambda)(9-\lambda)+100=0 \quad (55)$$

ومنها نجد أن

$$\lambda = 1, 1 \quad (56)$$

في هذه الحالة يكون لدينا متجه ذاتي واحد v_1 الذي يتناسب مع $[5, -2]^T$ ولا يمكن وضع المصفوفة في صورة مصفوفة قطرية. ومن نظرية كايلى وهاملتون (Cayley , Hamilton) نستنتج أن لأي مصفوفة 2×2 ذات جذر مكرر ولأي متجه v ، أن

$$[A - \lambda I]^2 v = 0 \quad (57)$$

وليكن v_1 معرفة بالعلاقة

$$v_1 = [A - \lambda I] v \quad (58)$$

من (57)، (58) نستنتج أن v_1 متجه ذاتي. ونختار مصفوفة التحويل P بحيث تكون $[v_1, v]$. ونكون قد افترضنا أن v_1, v مستقلين خطياً، وأن v_1 ليس متجه صفري.

في مثالنا: سوف نفترض أن $T, v = [1, 0]^T$ تعني محور المصفوفة، وأن v_1 معطى بالعلاقة

$$v_1 = \begin{bmatrix} 11 & 25 \\ -4 & -9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 10 \\ -4 \end{bmatrix} \quad (59)$$

ويكون للمصفوفة P هي

$$P = \begin{bmatrix} 10 & 1 \\ -4 & 0 \end{bmatrix} \quad (60)$$

ومن (10)، (11)، (54) ينتج أن

$$\begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad (61)$$

ويكون حل (61) هو

$$y_1 = (y_{10} + ty_{20})e^t, \quad y_2 = y_{20}e^t \quad (62)$$

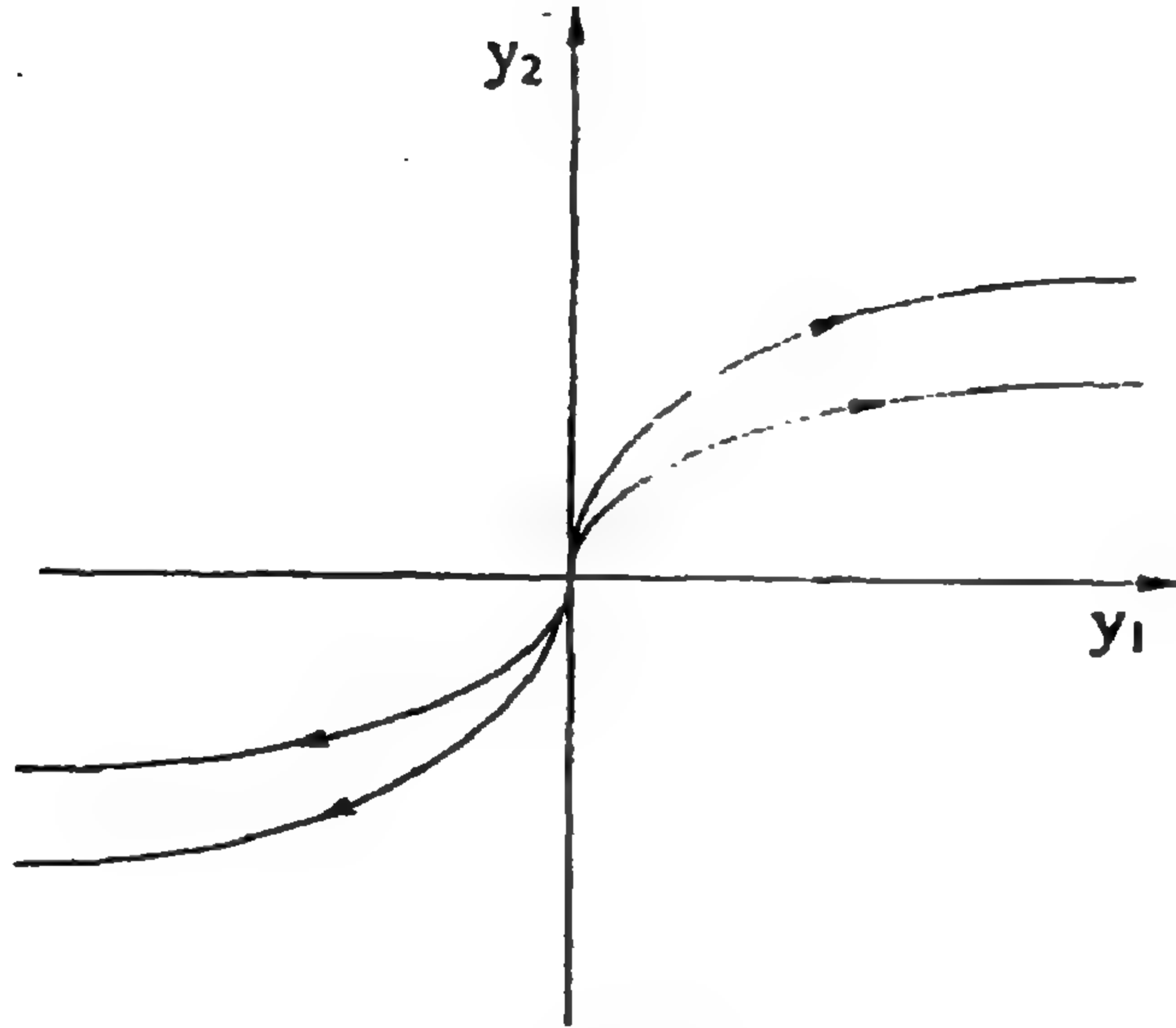
وتكون المسارات هي

$$y_1 = y_2 \ln y + cy_2 \quad (63)$$

ومن (52)، (62) نستنتج الخواص التالية

(أ) عندما $t \rightarrow \infty$ كل من $|y_1|$ ، $|y_2| \rightarrow \infty$ وأن النسبة $(y_1/y_2) \rightarrow \infty$.
وتكون نقطة الأصل عقدة غير مستقرة وتكون المسارات متقاربة (asymptotic) للمحور y_1 .

(ب) الميل (dy_1/dy_2) يتلاقى على الخط المستقيم $y_1 = -y_2$. الشكل (٦) يبين المسارات.



شكل (٦)

ملحوظة: إذا كانت لدينا المعادلة على الصورة $\frac{dy}{dx} = \frac{ax + by}{cx + dy}$ فإنه يمكن كتابتها على الصورة .

$$\frac{dx}{dt} = ax + by, \frac{dy}{dt} = cx + dy \Rightarrow \begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

وتتبع نفس طريقة الحل.

تلخيص لبعض الخواص والنتائج:

يمكن كتابة للمعادلة (8) بدلالة $tr A$ (أى $trace A$) وأن $\det A$ (محددة A) على الصورة

$$(\lambda_1, \lambda_2) = \{tr A \pm \sqrt{(tr A)^2 - 4 \det A}\} / 2 \quad (64)$$

والنتائج التي حصلنا عليها للنظام الخطي يمكن تلخيصها كما يلي:

(أ) إذا كان $(tr A)^2 > 4 \det A > 0$ ، فإن القيم الذاتية تكون حقيقية ومختلفة

وإذا كان $tr A < 0$ تكون نقطة الاتزان عقدة مستقرة تقاربياً

وإذا كان $tr A > 0$ تكون نقطة الاتزان عقدة غير مستقرة

(ب) إذا كان $4 \det A > (tr A)^2 \geq 0$ تكون القيم الذاتية أعداد مركبة.

وإذا كان $tr A < 0$ فإن نقطة الأصل تكون بؤرة مستقرة تقاربياً كما في

شكل (٢ - ب).

وإذا كان $tr A > 0$ تكون نقطة الأصل بؤرة غير مستقرة كما في شكل (٢ - أ)

وإذا كان $tr A = 0$ تكون نقطة الأصل مركز مستقر كما في شكل (٣)

(ج) إذا كان $(tr A)^2 - 4 \det A = 0$ تكون القيم الذاتية متساوية وتكون نقطة

الأصل مستقرة تقاربياً إذا كان $tr A < 0$ وتكون غير مستقرة إذا كان $tr A > 0$.

في جميع الحالات الثلاث، $\det A > 0$. فإذا كان $\det A < 0$ ، فإن القيم الذاتية تكون حقيقية ولها إشارات مختلفة. وتكون نقطة الأصل نقطة سرج غير مستقرة.

لقد عرفنا أن نقطة الاتزان تكون مستقرة تقاربياً إذا كانت المسارات تؤول إلى نقطة الاتزان عندما $t \rightarrow \infty$. أما إذا كانت المسارات $\infty \leftarrow$ عندما $t \rightarrow \infty$ فتكون نقطة الاتزان غير مستقرة. وإذا كانت المسارات محدودة (bounded)

فإن نقطة الاتزان (المركز) تكون مستقرة. وفي باب مستقل سوف نتعرض لدراسة مفهوم الاستقرار بتوسع.

ملحوظة: إذا كانت الأجزاء الحقيقية للقيم الذاتية في $Df(0)$ لا تساوى الصفر فإن النظام يسمى نظاماً زائدياً (hyperbolic).

إذا جعلنا f_1, f_2 دوال خطية في المعادلة (1)، نكون قادرين على الحصول على حلول صريحة (explicit) للنظام.

وفي البند التالي سوف نمد (extend) النتائج التي حصلنا عليها إلى النظم غير الخطية. وفي هذه النظم يكون الحصول على حلول صريحة غير ممكن في معظم الأحوال.

١٤-٣ نظم غير خطية في بعدين

Two-dimensional nonlinear systems

نفترض أن نقطة الأصل هي نقطة الاتزان للنظام (1) في البند (٢) ونريد معرفة سلوك المسارات لهذا النظام بجوار نقطة الأصل. وسوف نفترض أيضاً أن f_1, f_2 ومشتقاتها الجزئية متصلة بالقرب من نقطة الأصل ويمكن كتابة المعادلة

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2), \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2)$$

على الصورة

$$\dot{\underline{x}} = A\underline{x} + \underline{h}(\underline{x}) \quad (1)$$

والمصفوفة A غير شاذة ($\det A \neq 0$)، $\underline{h}(\underline{x})$ تحقق الشرط

$$\|\underline{h}(\underline{x})\|/\|\underline{x}\| \rightarrow 0 \quad \text{فإن} \quad \underline{x} \rightarrow 0 \quad (2-a)$$

لو

$$\lim_{r \rightarrow \infty} h_i(x_1, x_2)/r = 0, \quad i = 1, 2, \quad \|\underline{x}\| = r \quad (2-b)$$

للشروط التي وضعناها تتطلب أن نقطة الأصل تكون نقطة اتزان منعزلة وأن $\|h(x)\|$ صغيرة بالمقارنة مع $\|x\|$. المعادلتان (1)، (2) تصف النظم غير الخطية.

يمكن أن نتوقع في معظم الحالات تكون المسارات بالقرب من نقطة الاتزان للنظم الخطية وغير الخطية متشابهة ما عدا الحالتين عندما تكون القيم الذاتية للمصفوفة A تخيلية صرفة (pure) أو متساوية. وتغير بسيط في النظام سوف يؤدي إلى تغير في الجزء الحقيقي في القيمة الذاتية وسيتحول المركز إلى لولبي مستقر أو غير مستقر. وكذلك تحت تأثير حيود (perturbation) صغير، الجذران المتساويان يصبحان غير متساويين أو قيم ذاتية مركبة. وسوف نقارن نوع واستقرار نقطة الاتزان للنظام الخطي وغير الخطي في الجدول التالي. و λ_1, λ_2 هما القيمتان الذاتيتان للمصفوفة A .

قيم ذاتية		خطي		غير خطي	
النوع	الاستقرار	النوع	الاستقرار	النوع	الاستقرار
$\lambda_1 < \lambda_2 < 0$	عقدة	مستقر تقاربيا	عقدة	مستقر تقاربيا	مستقر تقاربيا
$\lambda_1 < \lambda_2 > 0$	عقدة	غير مستقر	عقدة	غير مستقر	غير مستقر
$\lambda_2 < 0 < \lambda_1$	سرج	غير مستقر	سرج	غير مستقر	غير مستقر
$\lambda_{1,2} = \rho \pm i\omega$					
$\rho < 0$	لولبي	مستقر تقاربيا	لولبي	مستقر تقاربيا	مستقر تقاربيا
$\rho > 0$	لولبي	غير مستقر	لولبي	غير مستقر	غير مستقر
$\lambda_{1,2} = \pm i\omega$	مركز	مستقر	مركز	غير محدد	غير محدد
$\lambda_1 = \lambda_2 > 0$	عقدة	غير مستقر	عقدة	غير مستقر	غير مستقر
$\lambda_1 = \lambda_2 < 0$	عقدة	مستقر تقاربيا	عقدة	مستقر تقاربيا	مستقر تقاربيا

١٤-٤ أمثلة:

مثال (١): اوجد نقاط الاتزان للنظام

$$\dot{x}_1 = x_2 - \mu x_1(x_1^2 + x_2^2) \quad \dot{x}_2 = -x_1 - \mu x_2(x_1^2 + x_2^2) \quad (3)$$

وعين نوعها واستقرارها.

الحل: نقاط الاتزان تعطى من

$$x_2 - \mu(x_1)(x_1^2 + x_2^2) = -x_1 - \mu x_2(x_1^2 + x_2^2) = 0 \quad (4)$$

والحل الوحيد هو

$$x_1 = x_2 = 0 \quad (5)$$

ونقطة الأصل هي نقطة الاتزان الوحيدة في النظام (3) والنظام الخطى
المناصر للنظام (3) هو

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (6)$$

وتكون القيم الذاتية هي

$$\lambda_{1,2} = \pm i \quad (7)$$

ونقطة الاتزان للنظام الخطى هي مركز مستقر. ولحل النظام غير الخطى
نستخدم الاحداثيات القطبية فنحصل على

$$\dot{r} \cos \theta - r \dot{\theta} \sin \theta = r \sin \theta - \mu r^3 \cos \theta \quad (8)$$

$$\dot{r} \sin \theta + r \dot{\theta} \cos \theta = -r \cos \theta - \mu r^3 \sin \theta$$

وبحل هاتين المعادلتين ينتج أن

$$\dot{r} = -\mu r^3, \quad \dot{\theta} = -1 \quad (9)$$

وبحل المعادلتين في (9) نحصل على

$$r = r_0 / \sqrt{1 + 2\mu r_0^2}, \quad \theta = \theta_0 - t \quad (10)$$

حيث r_0, θ_0 هم القيم الابتدائية لكل من r, θ .

نلاحظ أن في النظام غير الخطى تكون اتجاه المسارات اللولبية في اتجاه عقارب
الساعة. إذا كان $\mu > 0$ ، لجميع قيم $t > 0$ ، فإن r تتناقص مع زيادة t
عندما $t \rightarrow \infty$ فإن $r \rightarrow 0$. ويكون نقطة الأصل بؤرة مستقرة. وإذا كان

$\mu < 0$ لجميع قيم $t, t > 0$ فإن r تتزايد بزيادة t وعندما $t \rightarrow \frac{1}{2}|\mu|r_0^2$

فإن $r \rightarrow \infty$. وبذلك تكون نقطة الاتزان غير مستقرة. وإذا كان $\mu = 0$ فيكون
النظام خطى وتكون المسارات دوائر ($r = r_0$). والمركز في النظام الخطى

يصبح لوليباً مستقراً إذا كان $\mu > 0$ ولوليباً غير مستقر إذا كان $\mu < 0$ في النظام غير الخطي.

ملحوظة: نود أن نؤكد أن النتائج في الجدول السابق تكون محققة فقط للمسارات بالقرب من نقطة الأتران. إذا كانت نقطة الأتران يورة غير مستقرة فإن المسارات للنظام الخطي وغير الخطي تدور لوليباً بعيداً عن نقطة الأصل. وللنظم الخطية تتحول المسارات إلى ∞ عندما $t \rightarrow \infty$. ويمكن أن تتحول إلى منحنى مغلق (حل دوري) للنظام غير الخطي. ويسمى هذا المنحنى المغلق دائرة النهاية (limit cycle) كما يتضح من المثال التالي

مثال (٢): حدد نوع واستقرار نقطة الأتران للنظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= x_2 + x_1 - \mu x_1(x_1^2 + x_2^2) \\ \dot{x}_2 &= -x_1 + x_2 - \mu x_2(x_1^2 + x_2^2) \end{aligned} \quad (11)$$

الحل: نقطة الأصل هو نقطة الأتران الوحيدة للنظام الخطي وهو

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (12)$$

وتكون القيمتان الذاتيتان

$$\lambda_{1,2} = 1 \pm i \quad (13)$$

وتكون نقطة الأتران لوليباً غير مستقرة. أي أن عندما $t \rightarrow \infty$ فإن المسارات $\rightarrow \infty$.

ولحل النظام (11) نستخدم الاحداثيات القطبية كما في المثال السابق وبحل المعادلتين نحصل على

$$\dot{r} = r(1 - \mu r^2), \quad \dot{\theta} = -1 \quad (14)$$

ويمكن كتابة المعادلة الأولى على الصورة

$$\int \left[\frac{1}{r} + \frac{\sqrt{\mu}}{2(1 - r\sqrt{\mu})} - \frac{\sqrt{\mu}}{2(1 + r\sqrt{\mu})} \right] dr = \int dt$$

وبحل المعادلتين في (14) نجد أن

$$\theta = \theta_0 - t \quad (15)$$

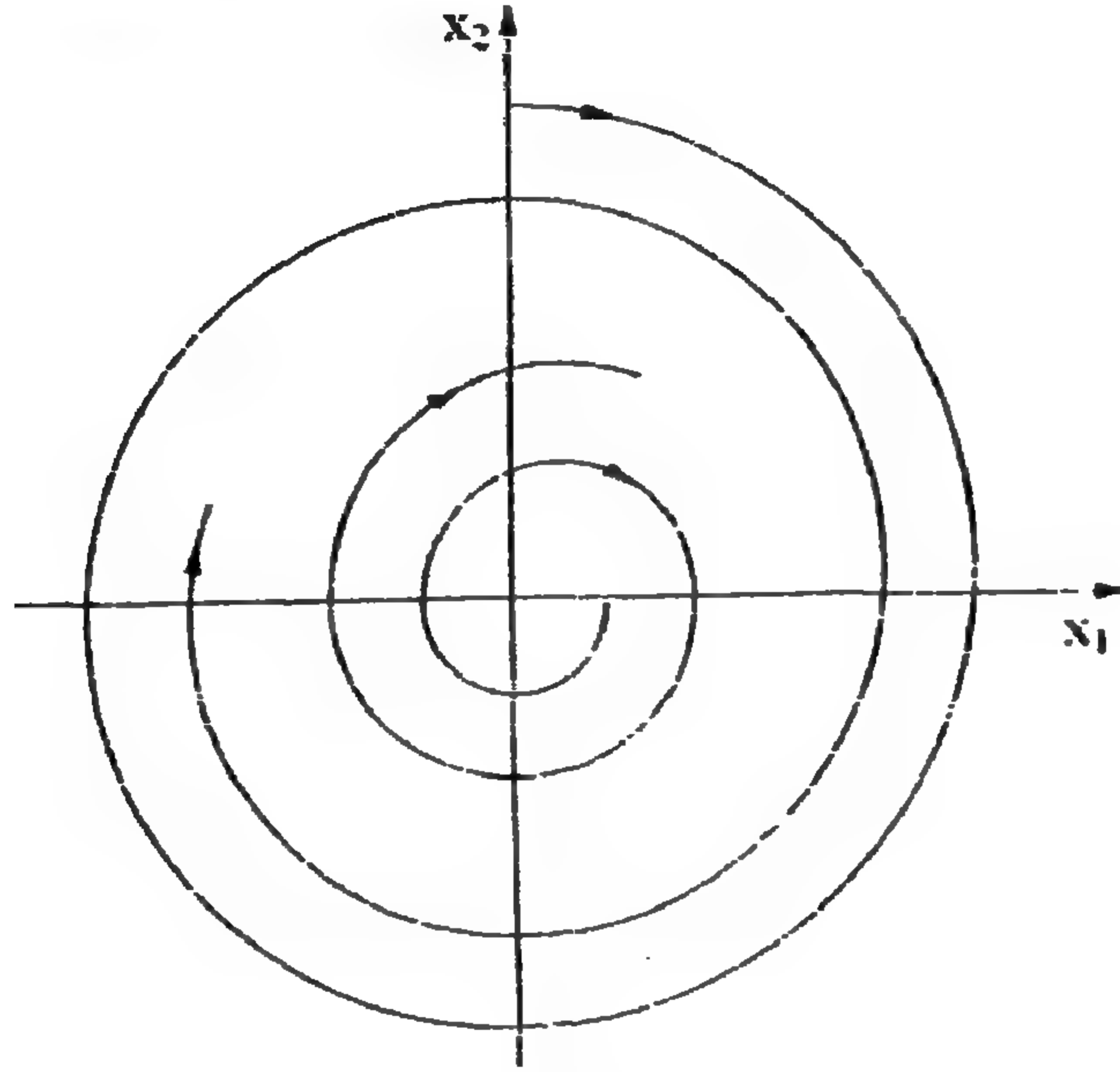
$$r = r_0 / \sqrt{\mu r_0^2 + (1 - \mu r_0^2)e^{-2t}}$$

حيث θ_0 ، r_0 قيم ابتدائية لكل من θ ، r .

تكون نقطة الأتران، في النظم غير الخطية، تدور لوليباً في اتجاه عقارب الساعة مع زيادة r مع زيادة t . ومن المعادلة (15) نستنتج أن عندما

$t \rightarrow \infty$ فإن $r \rightarrow 1/\sqrt{\mu}$ وإذا كانت $\mu = 0$ نحصل على النظام الخطى وفيه $r \rightarrow \infty$ عندما $t \rightarrow \infty$.

ملحوظة: نلاحظ من المعادلة (14) ان النقطتين التى عندهما $\dot{r} = 0$ هما $r = 0$ ، $r = 1/\sqrt{\mu}$. وبالتالي المسار الذى يبدأ بالقرب من نقطة الأصل يدور لولبياً بعيداً إلى الدائرة التى نصف قطرها $1/\sqrt{\mu}$ كما فى الشكل (٦)



شكل (٦)

والان ندرس استقرار دائرة النهاية (حل دورى) إذا كان $r_0^2 > 1/\mu$ فإننا نستنتج من المعادلة (15) (أو (14)) أن r تتناقص بزيادة t وأن عندما $t \rightarrow \infty$ فإن $r \rightarrow 1/\sqrt{\mu}$. وبالتالي جميع المسارات التى تبدأ بالقرب من دائرة النهاية ($r = 1/\sqrt{\mu}$) تدور لولبياً إلى دائرة النهاية كما فى شكل (٦). وتكون دائرة النهاية مستقرة.

يوضح هذا المثال أهمية الحدود غير الخطية فى إعداد النماذج. فبينما النموذج الخطى يتنبأ بحل غير محدود فإن النموذج غير الخطى يتنبأ بحل محدود أو حل دورى. وفى المثال التالى سوف نقارن بين النظامين الخطى وغير الخطى.

مثال (٣): إدرس حركة البندول المخمد (damped).

الحل: معادلة الحركة للبندول المخمّد يمكن كتابتها على الصورة

$$m \ell^2 \ddot{\theta} + k \ell \dot{\theta} + mg \ell \sin \theta = 0 \quad (16)$$

حيث m ، ℓ هي كتلة وطول البندول على الترتيب، θ هي الزاوية بين البندول والخط للرأسى لأسفل، g هي عجلة الجاذبية الأرضية و k ثابت موجب. نلاحظ في المعادلة (16) أننا افترضنا أن المقاومة تتناسب مع السرعة. وعلى ذلك تؤول المعادلة (16) إلى

$$\ddot{\theta} + \alpha \dot{\theta} + \omega^2 \sin \theta = 0 \quad (17)$$

حيث $\omega^2 = g / \ell$ ، $\alpha = k / m \ell$ ويمكن كتابة (17) على صورة نظام

$$\begin{aligned} x_1 &= \theta \\ \dot{x}_1 &= x_2 \\ \dot{x}_2 &= -\alpha x_2 - \omega^2 \sin x_1 \end{aligned} \quad (18)$$

تعطى نقاط الاتزان بالعلاقة

$$x_2 = \alpha x_2 + \omega^2 \sin x_1 = 0 \quad (19)$$

وتكون الحلول هي

$$x_2 = 0 \quad , \quad x_1 = n\pi \quad , \quad (n = 0, \pm 2, \dots) \quad (20)$$

نفحص استقرار نقطة الأصل. والنظام الخطي المناظر للنظام (18) هو

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & -\alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (21)$$

وقيمتاه الذاتيتان هما

$$\lambda_{1,2} = \left[-\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - 4\omega^2} \right] / 2 \quad (22)$$

(أ) إذا كان $\alpha^2 > 4\omega^2$ (الاخماد يكون كبيراً)، $\lambda_{1,2}$ يكونا حقيقيان وسالبان ومختلفان وبالتالي تكون نقطة الأصل عقدة مستقرة تقاربياً.

(ب) وإذا كان $\alpha^2 = 4\omega^2$ فإن $\lambda_1 = \lambda_2 < 0$ فإن نقطة الأصل تكون عقدة مستقرة تقاربياً.

(جـ) وإذا كان $\alpha^2 < 4\omega^2$ فإن λ_1, λ_2 يكونا عددين مركبين مترافقين ولهما أجزاء حقيقية سالبة وبالتالي تكون نقطة الأصل يورة مستقرة تقاربياً.

الحالة $x_1 = 0$ عندما يكون البندول رأسياً إلى أسفل، نتوقع أن نقطة الأصل تكون مستقرة كما بينا بفحص للنظام الخطي. نعتبر نقطة الأتران $(\pi, 0)$. وتقل النقطة $(\pi, 0)$ إلى $(0, 0)$ تكتب

$$x_1^* = x_1 - \pi, \quad x_2^* = x_2 \quad (23)$$

بتعويض المعادلات (23) في المعادلات (18) نجد أن

$$\dot{x}_1^* = x_2^*, \quad \dot{x}_2^* = -\alpha x_2^* - \omega^2 \sin(x_1^* + \pi) = -\alpha x_2^* + \omega^2 \sin x_1^* \quad (24)$$

والصورة الخطية للمعادلات (24) هي

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1^* \\ \dot{x}_2^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \omega^2 & -\alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix}$$

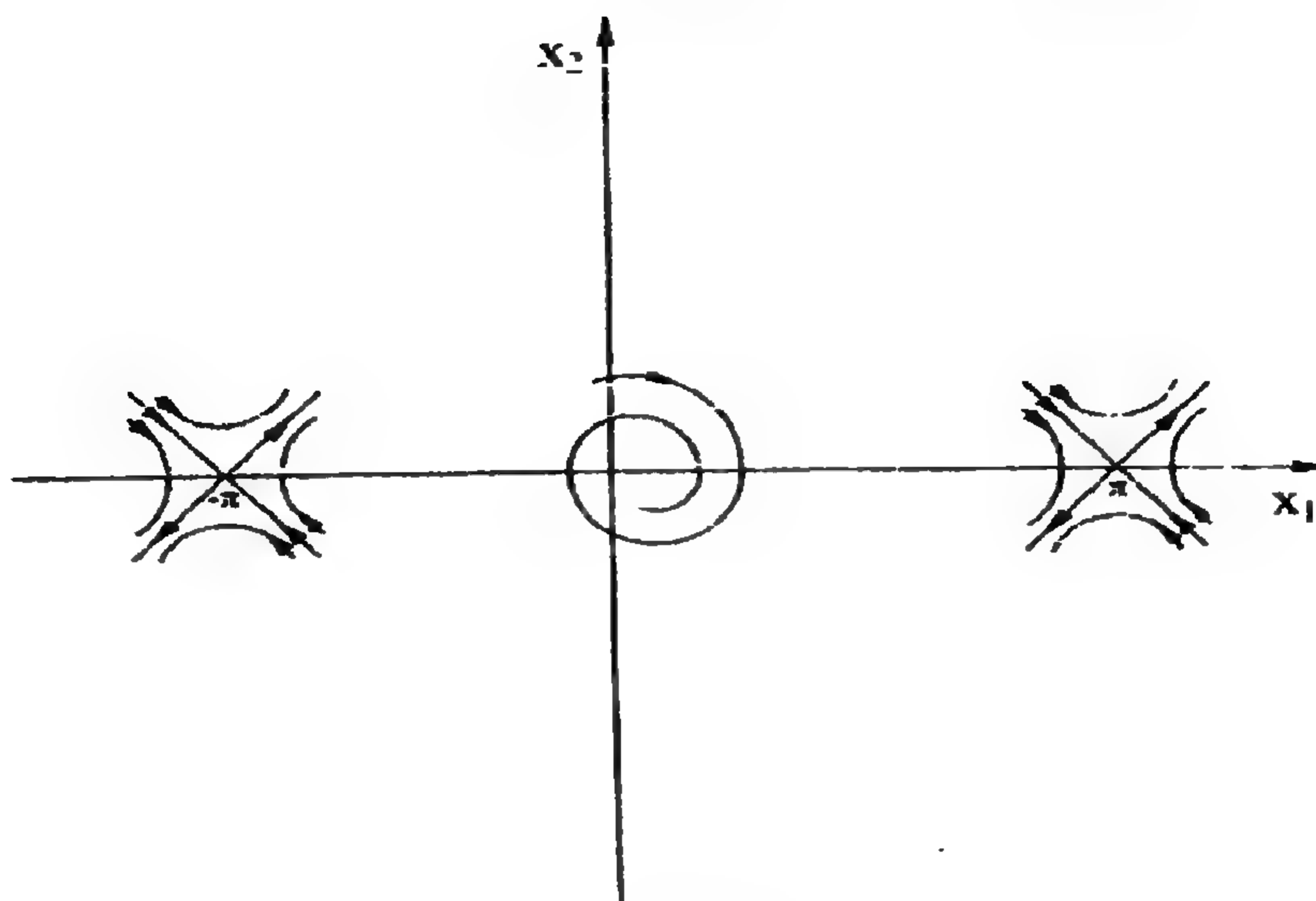
وفيها الذاتية

$$\lambda_{1,2} = \left[-\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 + 4\omega^2} \right] / 2 \quad (25)$$

في هذه الحالة تكون λ_1, λ_2 حقيقتان ولهما إشارة مختلفة وتكون نقطة الأتران نقطة سرج غير مستقرة بالرغم من قيمة الاخماد. وتسمى نقطة الأتران الحالية طبقاً للبندول في وضع رأسى لأعلى ومن الاعتبار الفيزيائية، فإننا نتوقع أن هذا الوضع يكون غير مستقر.

حيث $\sin x_1$ دورية ولها الدورة 2π فإننا نستنتج أن نقاط الأتران هي $(\pm 2n\pi, 0)$ تكون مستقرة تقاربياً وأن $[\pm(2n+1)\pi, 0]$ تكون غير مستقرة. وفي غياب الاخماد ($\alpha=0$). تبين المعادلات (22)، (25) أن نقاط الأتران $(2n\pi, 0)$ هي مراكز (قيمة ذاتية تخيلية صفره) وأن $[(2n+1)\pi, 0]$ هي نقط سرج.

وتكون المسارات في مستوى الطور للنظام الخطي كما في شكل (٧)

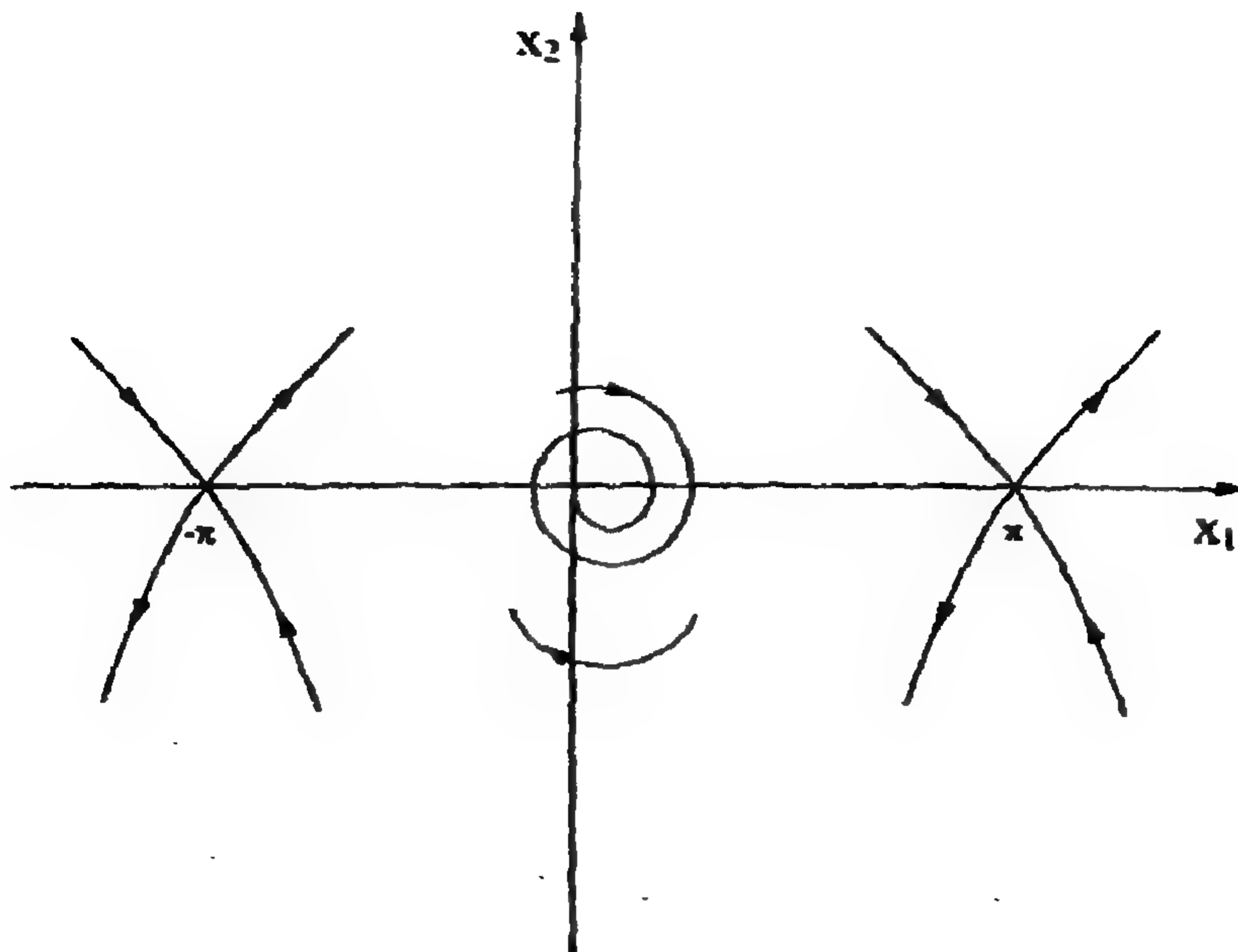


شكل (٧)

وللحصول على المسارات للنظام غير الخطي نحل المعادلات (18) وبحذف t نحصل على

$$\frac{dx_1}{dx_2} = - \left[\frac{x_2}{\alpha x_2 + \omega^2 \sin x_1} \right] \quad (26)$$

وهذه المعادلة من الصعب حلها. ولكن من الجدول السابق نستنتج للنظام غير الخطي ان نقطة الأصل $(0,0)$ تكون عقدة مستقرة تقاربياً، $(-\pi,0)$ و $(\pi,0)$ نقطتي عقدة. وكل المسارات بجوار $(0,0) \leftarrow (0,0)$ عندما $t \rightarrow \infty$ ويوجد مسار وحيد الذي يمر خلال $(\pi,0)$. هذا المسار يكون فاصل (separatrix). وبالمثل يوجد أيضاً فاصل آخر الذي يمر خلال $(-\pi,0)$. وجميع المسارات التي تبدأ في المنطقة المحدودة بهذين الفاصلين (separatrices) تكون منجذبة إلى نقطة الأصل وهذه المنطقة هي حوض الجذب (basin of attraction) لنقطة الأصل. وبنفس المنطق يمكن تطبيقه على المنطقة $\pi \leq x \leq 3\pi$ ، $-3\pi \leq x \leq -\pi$ ومستوى الطور للنظام خير الخطي ممثل في الشكل (٨)



شكل (٨)

مثال (٤): معادلة لوتكا - فولتيرا (Lotka-Volterra): ادرس الحل الكيفي لمعادلة لوتكا - فولتيرا.

الحل: نعرف ان معادلة لوتكا فولتيرا على الصورة

$$\frac{dN_1}{dt} = a_1 N_1 - b_1 N_1 N_2, \quad \frac{dN_2}{dt} = b_2 N_1 N_2 - a_2 N_2 \quad (27)$$

حيث N_1 ، N_2 هما تعداد (كثافة) الفريسة (prey) والمفترس (predator). وفي غياب المفترس فإن معدل زيادة N_1 يتناسب مع N_1 وفي غياب الفريسة يموت المفترس بمعدل يتناسب مع N_2 ، وعدد المواجه بينهما يتناسب مع $N_1 N_2$. وفي كل مواجه يلتهم المفترس الفريسة وينتج منها نقصان N_1 وزيادة في N_2 . a_1 ، a_2 ، b_1 ، b_2 ثوابت موجبة.

وباستخدام التحويل

$$x_1 = \frac{N_1 b_2}{a_2}, \quad x_2 = \frac{N_2 b_1}{a_1}, \quad \tau = t a_1 \quad (28)$$

فإن (27) تأخذ الصورة

$$\frac{dx_1}{d\tau} = x_1(1-x_2), \quad \frac{dx_2}{d\tau} = \alpha x_2(x_1-1) \quad (29)$$

حيث $\alpha = a_2/a_1$. نقاط الأتران هي $(0,0)$ ، $(1,1)$ والنظام الخطي بالقرب من $(0,0)$ هي

$$\begin{bmatrix} dx_1/d\tau \\ dx_2/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -\alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (30)$$

والقيم الذاتية هي

$$\lambda_1 = 1, \quad \lambda_2 = -\alpha \quad (31)$$

وتكون نقطة الأصل نقطة سرج غير مستقرة. وتبين المعادلة (30) أن x_1 ينمو أسياً (exponentially) مع الزمن وأن x_2 يتناقص أسياً.

ندرس الآن الحلول بالقرب من $(1,1)$ لذلك ننقل نقطة الأصل ونكتب

$$x_1^* = x_1 - 1, \quad x_2^* = x_2 - 1 \quad (32)$$

وتصبح المعادلة (29) على الصورة

$$\frac{dx_1^*}{d\tau} = -x_2^*(1+x_1^*) \quad (33)$$

$$\frac{dx_2^*}{d\tau} = \alpha x_1^*(1+x_2^*)$$

ويكون النظام الخطي المناظر

$$\begin{bmatrix} dx_1^*/d\tau \\ dx_2^*/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ \alpha & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix} \quad (34)$$

والقيم الذاتية هي

$$\lambda_{1,2} = \pm i\sqrt{\alpha} \quad (35)$$

وتكون نقطة الأتران $(1,1)$ مركز مستقر وأن الحل يكون دورياً. ومن المعادلة (34) نستنتج بالقرب من $(1,1)$ أن المسارات تكون قُطوع ناقصه (ellipses) وتعطى بالعلاقة

$$\alpha(x_1^*)^2 + (x_2^*)^2 = \text{ثابت} \quad (36)$$

ونلاحظ من الجدول السابق للنظام غير الخطي، أن نقطة الأصل $(0,0)$ تكون غير مستقرة ولا يوجد نتيجة محددة يمكن الإشارة بها إلى نقطة الأتران $(1,1)$. وتمثل المسارات بالمعادلة

$$\frac{dx_1}{dx_2} = \frac{x_1(1-x_2)}{\alpha x_2(x_1-1)} \quad (37)$$

ويكون حلها هو

$$\alpha(x_1 - \ln x_1) = \ln x_2 - x_2 + \ln c$$

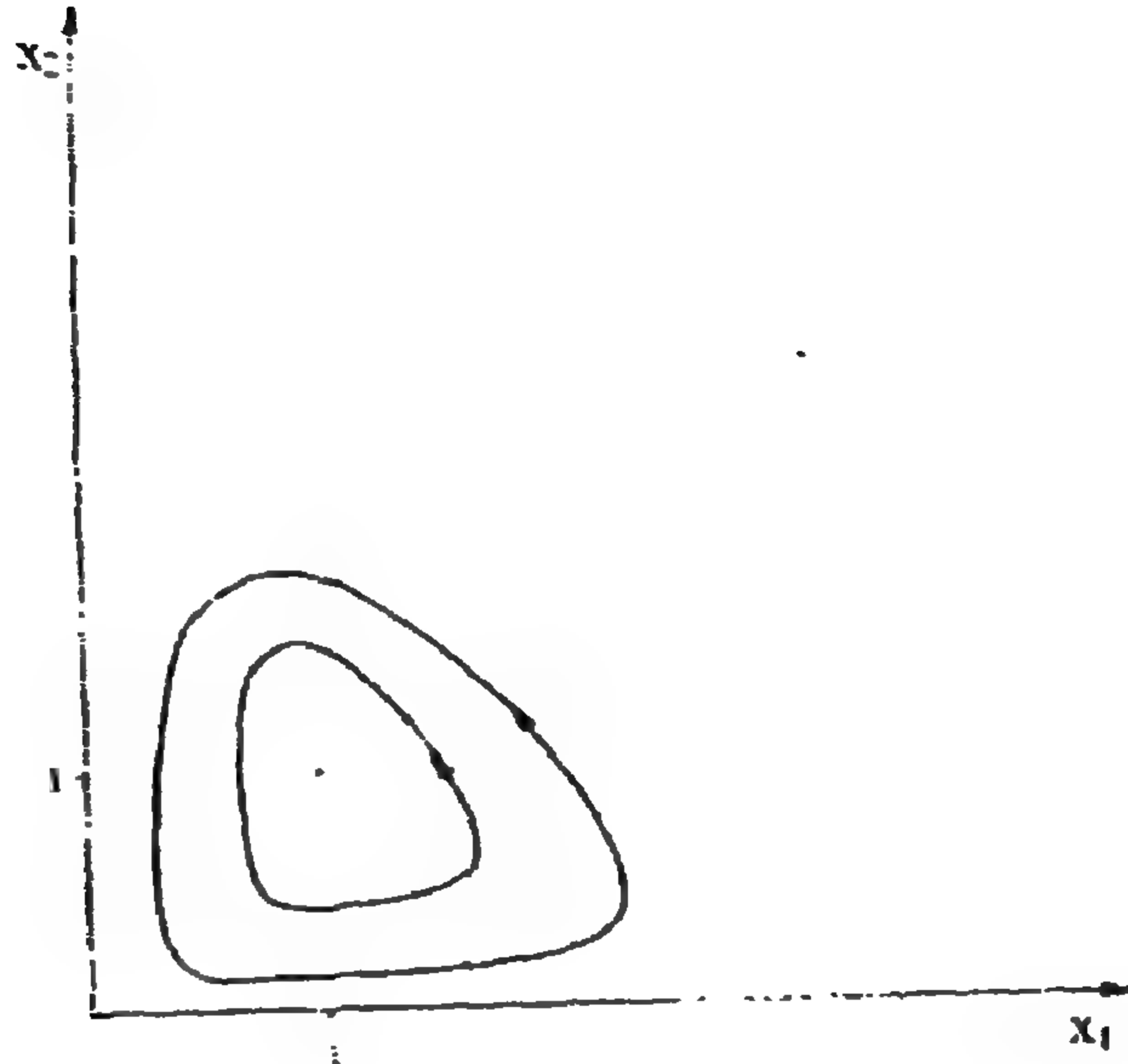
أو

$$cx_1^\alpha x_2 = e^{\alpha x_1 + x_2}$$

(38)

حيث c ثابت يعتمد على الشرط الابتدائي.

ورسم المعادلة (38) لقيم ثابتة للثابت c هي منحنيات مغلقة تحيط بنقطة الأتزان (1,1) كما شكل (٩)



شكل (٩)

وفي هذا المثال، فإن كل من النظام الخطي وغير الخطي ينتج حلولاً دورية وأي تغيير في الشروط الابتدائية يؤدي إلى مسارات مختلفة.

تطوير النموذج: وأهمية هذا المثال أنه في غياب المفترس، فإن الفريسة تزداد اسياً إلى ∞ . وهذا النمو المalthusian لا يوجد في التطبيق. واقترح فيرهلست (Verhulst) معادلة الأمداد أو (اللوجستية logistic) لتأكيد أن يكون النموذج أقرب إلى الحقيقة أن يأخذ للصورة التالية

$$\frac{dN_i}{dt} = a_i N_i \left(1 - \frac{N_i}{K} \right) \quad (39)$$

حيث K ثابت موجب.

ويكون النقاط الحرجة هي

$$N_1 = 0 \quad , \quad N_1 = K \quad (40)$$

ونقطة الأتزان ($N_1 = 0$) تكون غير مستقرة. ولدراسة طبيعة الحل بجوار $N_1 = K$ نكتب

$$N_1^* = N_1 - K \quad (41)$$

وتصبح المعادلة

$$\frac{dN_1^*}{dt} = -\frac{a_1 N_1^*}{K} (N_1^* + K) = -a_1 N_1^* \quad (42)$$

والدالة N_1^* تقل أسياً إلى الصفر وان نقطة الأتزان ($N_1 = K$) تكون مستقرة تقاربياً. إذا كان التعداد الأولي $N_{10} < K$ ، N_1 تزداد بزيادة t حتى $N_1 = K$ وتبقى بعدها ثابتة. إذا كان $N_{10} > K$ ، N_1 دالة تناقصية في t وتؤول إلى نهاية محددة K . والتعداد النهائي يكون K بغض النظر بالحجم الابتدائي للتعداد وتسمى K بالسعة الاستيعابية (carrying capacity) للبيئة.

يمكن حل المعادلة (39) تماماً ويكون حلها

$$N_1 = KN_{10} / [N_{10} + (K - N_{10})e^{-at}] \quad (43)$$

والمعادلة (43) تؤكد النتيجة التي حصلنا عليها للنظام الخطى باحلال حد النمو الأسى في (27) بالمعادلة اللوجستية نجد أن

$$\frac{dN_1}{dt} = a_1 N_1 \left(1 - \frac{N_1}{K}\right) - b_1 N_1 N_2 \quad (44)$$

ومن (28)، (44) نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{dx_1}{d\tau} &= x_1 (1 - \beta x_1 - x_2) \\ \frac{dx_2}{d\tau} &= \alpha x_2 (x_1 - 1) \end{aligned} \quad (45)$$

$$\beta = a_2 / Kb_2 \quad \text{حيث}$$

والسهولة نستخدم المعادلة (29) هنا. وتكون نقاط الأتزان هي (0,0) ، (1/β,0) ، (1,1-β). وعرفنا أن نقطة الأصل هي نقطة سرج غير مستقرة. ولدراسة طبيعة (1/β,0) تنقل نقطة الأصل إلى (1/β,0) بكتابة

$$\bar{x}_1 = x_1 - 1/\beta , \quad \bar{x}_2 = x_2 \quad (46)$$

وباستخدام (46) في (45) و (29) ونبقى فقط الحدود الخطية نحصل على

$$\begin{bmatrix} d\bar{x}_1 / d\tau \\ d\bar{x}_2 / d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -1/\beta \\ 0 & \alpha(1-\beta)/\beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{x}_1 \\ \bar{x}_2 \end{bmatrix} \quad (47)$$

وتكون القيم الذاتية هي

$$\lambda_1 = -1 , \quad \lambda_2 = \alpha(1-\beta)/\beta \quad (48)$$

وعلى ذلك تكون النقطة (1/β,0) نقطة سرج غير مستقرة

بالمثل النقطة (1,1-β) يمكن أن تكتب

$$x_1^* = x_1 - 1 , \quad x_2^* = x_2 - 1 + \beta \quad (49)$$

ويكون النظام الخطي المناظر بالقرب من (1,1-β) هو

$$\begin{bmatrix} dx_1^* / d\tau \\ dx_2^* / d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\beta & -1 \\ \alpha(1-\beta) & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix} \quad (50)$$

والقيم الذاتية هي

$$\lambda_1 = \left(-\beta + \sqrt{\beta^2 + 4\alpha\beta - 4\alpha} \right) / 2 \quad (51-a)$$

$$\lambda_2 = \left(-\beta - \sqrt{\beta^2 + 4\alpha\beta - 4\alpha} \right) / 2 \quad (51-b)$$

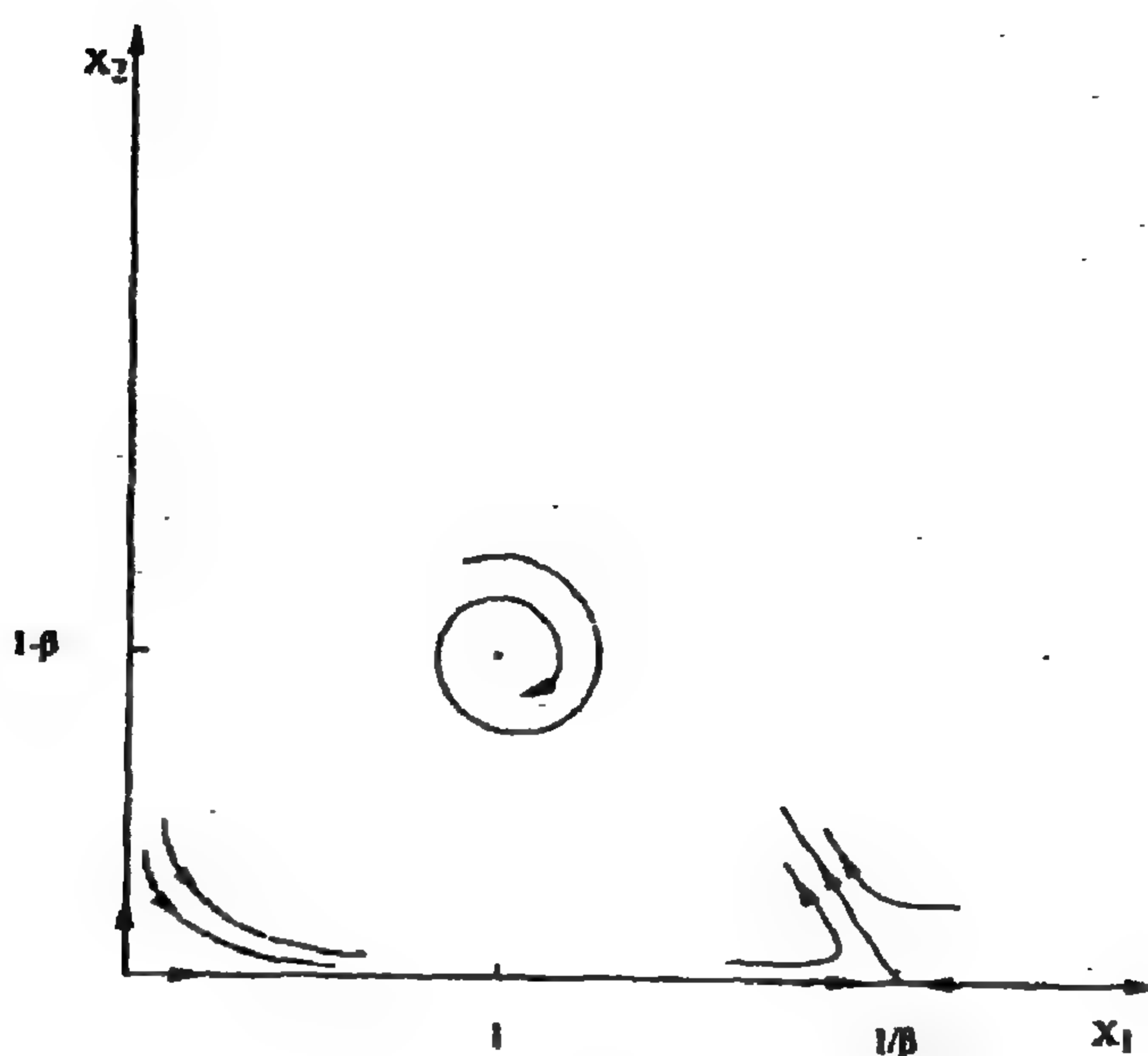
وطبيعة النقطة (1,1-β) تعتمد على إشارة $\beta^2 + 4\alpha\beta - 4\alpha$ ويمثل إتزان تعداد المفترس بالعدد (1-β) وهذا يؤدي إلى $\beta < 1$. ولدينا الحالات الثلاث التالية :

(أ) إذا كان $\beta^2 + 4\alpha\beta - 4\beta > 0$ فإن λ_1, λ_2 يكونان حقيقيين وسالبين وتكون النقطة $(1, 1-\beta)$ عقدة مستقرة تقاربياً.

(ب) وإذا كان $\beta^2 + 4\alpha\beta - 4\beta < 0$ فإن λ_1, λ_2 عددان مركبان مترافقان مع أجزاء حقيقية سالبة وتكون نقطة الاتزان بؤرة مستقرة تقاربياً.

(جـ) وفي بعض الأحيان يكون $\alpha \gg \beta$ وفي هذه الحالة تكون $(1, 1-\beta)$ بؤرة مستقرة تقاربياً.

والمسار في حالة $\alpha \gg \beta$ مبين في الشكل (١٠)



شكل (١٠)

والمسارات التي تبدأ بالقرب من $(0,0)$ ، $(1/\beta, 0)$ تبتعد عن هذه النقاط. والمسارات تبدأ بالقرب من $(1, 1-\beta)$ تدور لولبياً حولها وتؤول إليها بالفعل. أى يمكن القول، الحلول مع القيم الابتدائية تساوى تقريبا $(1, 1-\beta)$ وتؤول إلى حل الحالة (المستديمة) المنتظمة (steady state) ويعطى بالعلاقة

$$x_1 = 1, \quad x_2 = 1 - \beta \quad (52)$$

ولوصف المسارات التي تبدأ من نقاط الأتزان يجب علينا حل المعادلة

$$\frac{dx_1}{dx_2} = \frac{x_1(1-\beta x_1-x_2)}{\alpha x_2(x_1-1)} \quad (53)$$

وهذه المعادلة تستنتج من (24, 45). ولا يوجد حل تحليلي بسيط لهذه المعادلة. والمسارات التي تبدأ بعيدا عن نقاط الاتزان يمكن أن تدور حولها حلزونيا إلى $(1, 1-\beta)$ أو يتحد وينضم (merge) إلى دائرة النهاية إذا وجد حل دوري.

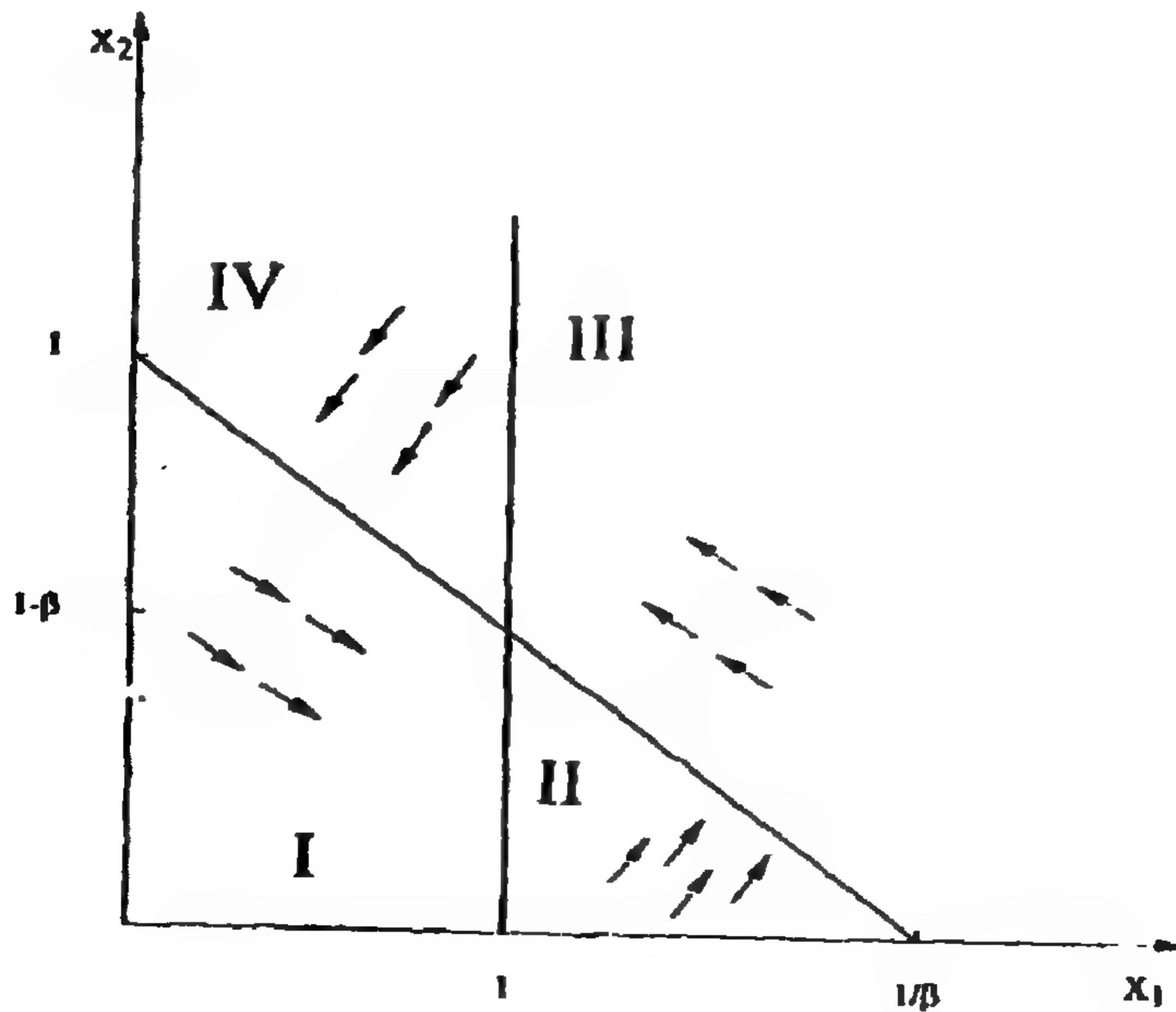
والآن ندرس السلوك الكيفي للمعادلة (45) مع ملاحظة أن $\dot{x}_1 = 0$ عندما

$$x_1 = 0, \quad x_2 = 1 - \beta x_1 \quad (54)$$

وهذه الخطوط هي خطوط إنعدام \dot{x}_1 (nullclines). حيث أن x_1 ليست سالبة فإنه يلي أن \dot{x}_1 موجبة (أو سالبة) إذا كان $1 - \beta x_1 - x_2$ موجبا (أو سالبة). وخطوط إنعدام \dot{x}_2 هي

$$x_2 = 0, \quad x_1 = 1 \quad (55)$$

نستنتج من (29) أن \dot{x}_2 موجبة (أو سالبة) إذا كان $x_1 > 1$ (أو $x_1 < 1$). في الشكل (١١) رسمنا الخطوط (خطوط الانعدام) التي تقسم الربع الأول إلى أربع مناطق.



شكل (١١)

فى المنطقة I $\dot{x}_1 > 0$ ، $\dot{x}_2 < 0$ فالمسار يتحرك إلى أسفل وإلى اليمين وهذا مبین بالاسهم فى الشكل.

فى المنطقة II $\dot{x}_1 > 0$ ، $\dot{x}_2 > 0$ والمسارات تتحرك إلى أعلى وإلى اليمين.

وفى المنطقة III $\dot{x}_1 < 0$ ، $\dot{x}_2 > 0$ والمسارات تتحرك إلى أعلى وإلى اليسار.

وفى المنطقة IV $\dot{x}_1 < 0$ ، $\dot{x}_2 < 0$ والمسارات تتحرك إلى أسفل وإلى اليسار. والمسارات التى تعبر خط إنعدام x_1 (أو x_2) خط الانعدام له مستقيمات مماسة موازية للمحور x_2 (أو x_1). ويربط الشكلين (١٠)، (١١) نستنتج أن المسارات التى تبدأ من أى نقطة فى الربع الأول تدور حولها لولبياً وتنتهى عند النقطة $(1, 1-\beta)$.

مثال (٦): (نموذج تنافس competition model) كون نموذج تنافس وادرس سلوك حله الكيفية.

الحل: فى هذه الحالة نعتبر نوعين من الكائنات (population) N_1 ، N_2 يتنافسان على مصدر محدود من الغذاء وأنهما لايفترسان بعضهما البعض وينمو تعداد (كثافة) كل نوع فى غياب الآخر طبقاً للمعادلة اللوجستية. ويؤدى تأثير التنافس إلى تأخير معدل نمو كل من N_1 ، N_2 . ونعتبر نموذج بسيط على الصورة

$$\begin{aligned} \frac{dN_1}{dt} &= a_1 N_1 \left[1 - \left(\frac{N_1}{K_1} \right) - b_1 N_2 / K_1 \right] \\ \frac{dN_2}{dt} &= a_2 N_2 \left[1 - \frac{N_2}{K_2} - b_2 \frac{N_1}{K_2} \right] \end{aligned} \quad (56)$$

حيث a_1 ، a_2 ، b_1 ، K_1 ، K_2 ثوابت موجبة

نضع

$$x_1 = N_1 / K_1 \quad , \quad x_2 = N_2 / K_2 \quad , \quad \tau = a_1 t \quad , \quad \rho = a_2 / a_1$$

$$\beta_1 = b_1 K_2 / K_1 \quad , \quad \beta_2 = b_2 K_1 / K_2 \quad (57)$$

ومن (56)، (57) نجد أن

$$\frac{dx_1}{d\tau} = x_1(1 - x_1 - \beta x_2) \quad (58)$$

$$\frac{dx_2}{d\tau} = \rho x_2(1 - x_2 - \beta_2 x_1)$$

وتكون نقاط الاتزان $(0,0)$ ، $(0,1)$ ، $(1,0)$ وحل مجموعة المعادلات الآتية

$$x_1 + \beta_1 x_2 = 1 , \quad \beta_2 x_1 + x_2 = 1 \quad (59)$$

وهو

$$x_1 = (1 - \beta_1) / (1 - \beta_1 \beta_2) , \quad x_2 = (1 - \beta_2) / (1 - \beta_1 \beta_2) \quad (60)$$

ويكون الحل محقق فقط إذا كان x_1 ، x_2 غير سالبين وهذا يؤدي إلى أن β_1 ، β_2 يجب أن يحققا للمتباينات التالية

$$\beta_1 \geq 1 , \beta_2 \geq 1 , (\beta_1 \beta_2 > 1) \quad \text{أو} \quad \beta_1 \leq 1 , \beta_2 \leq 1 , (\beta_1 \beta_2 < 1)$$

سوف نعتبر الحالة الأولى مع $\beta_1 = 1.5$ ، $\beta_2 = 2$. ولقد أعطينا قيما عددية إلى β_1 ، β_2 لتسهيل الحسابات.

والنظام الخطي المناظر للنظام (58) بالقرب من نقطة الأصل هو

$$\begin{bmatrix} dx_1/d\tau \\ dx_2/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (61)$$

وتكون القيم الذاتية 1 ، ρ وتكون نقطة الأصل عقدة غير مستقرة. ولدراسة الاستقرار للنقطة $(0,1)$ نستخدم التحويل

$$\bar{x}_1 = x_1 , \quad \bar{x}_2 = x_2 - 1 \quad (62)$$

بالتعويض من (62) في (58) مع $\beta_1 = 1.5$ ، $\beta_2 = 2$ ونحصل على النظام الخطي

$$\begin{bmatrix} d\bar{x}_1/d\tau \\ d\bar{x}_2/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.5 & 0 \\ -2\rho & -\rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{x}_1 \\ \bar{x}_2 \end{bmatrix} \quad (63)$$

وتكون القيم الذاتية

$$\lambda_1 = -0.5 \quad , \quad \lambda_2 = -\rho \quad (64)$$

وتكون نقطة الاتزان (0,1) عقده مستقرة تقاربياً. وبالمثل النقطة (1,0) تكون عقدة مستقرة تقاربياً. ولتحليل طبيعة نقطة الاتزان (0.25, 0.5) نستخدم التعويض

$$x_1^* = x_1 - 0.25 \quad , \quad x_2^* = x_2 - 0.5 \quad (65)$$

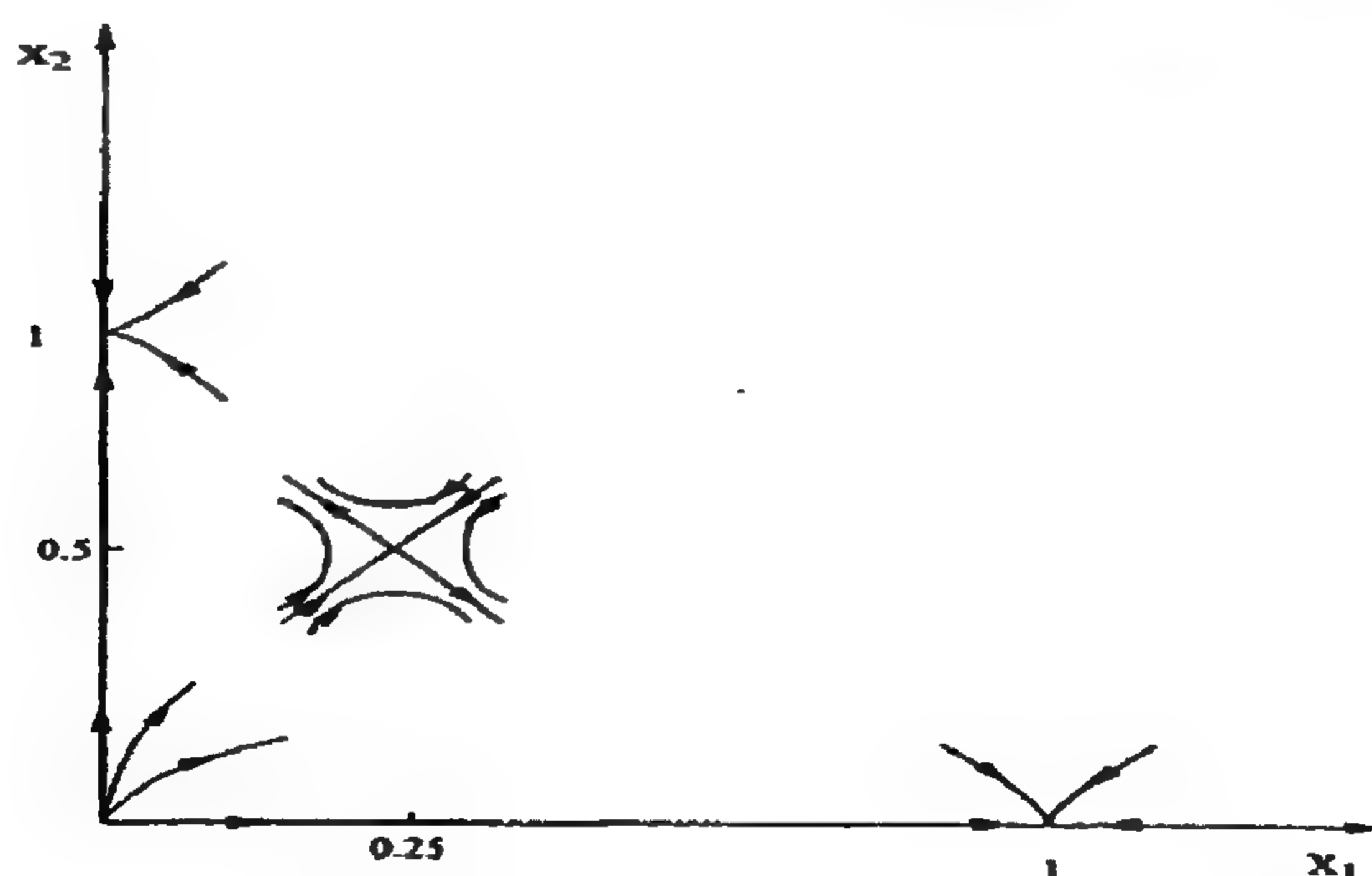
وتكون النظام الخطى المناظر

$$\begin{bmatrix} dx_1^*/d\tau \\ dx_2^*/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.25 & -0.375 \\ -\rho & -0.5\rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix} \quad (66)$$

وتكون القيم الذاتية هي

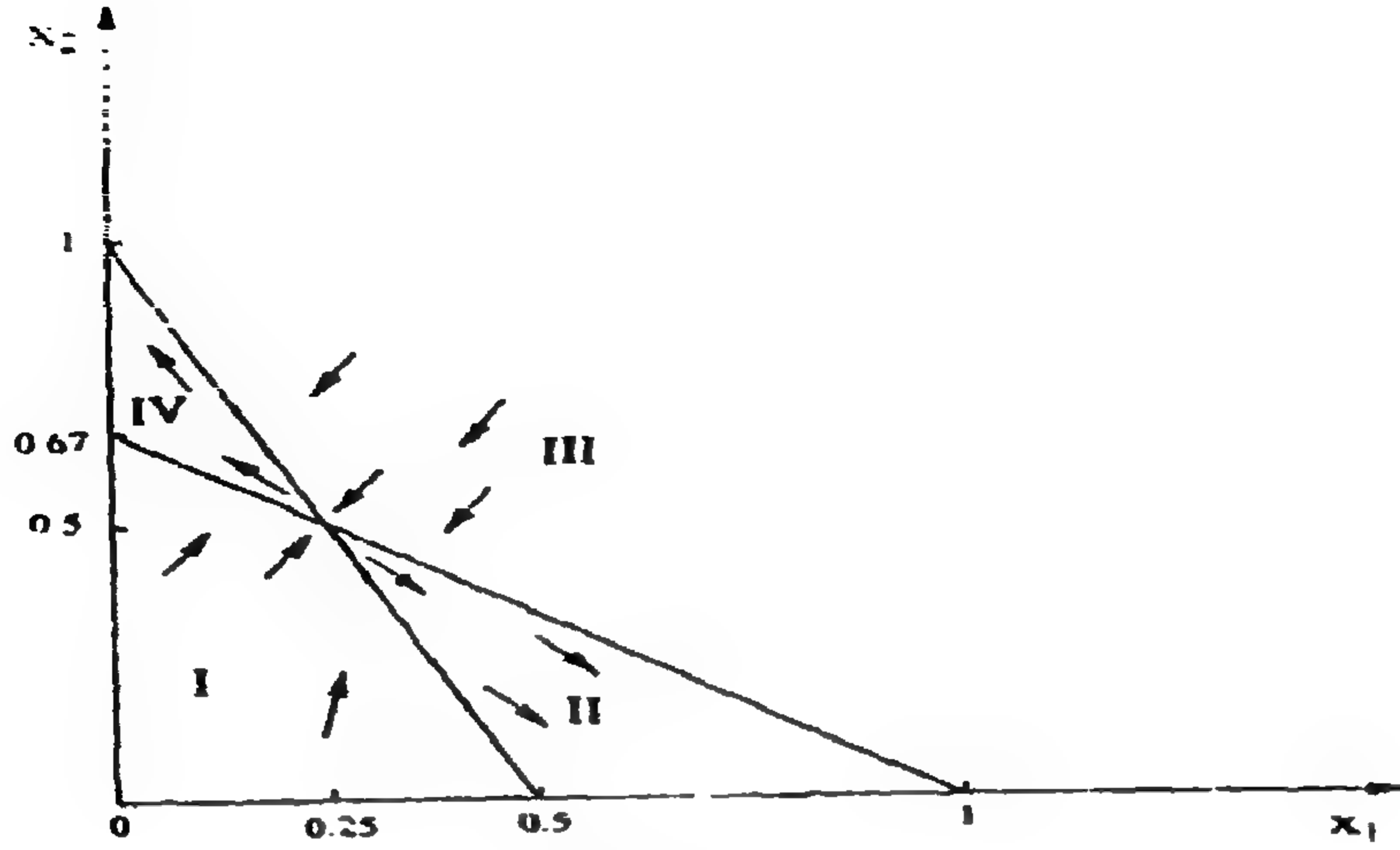
$$\lambda_{1,2} = [-(0.5\rho + 0.25) \pm \sqrt{(0.5\rho + 0.25)^2 + \rho}] / 2 \quad (67)$$

واشارتا القيمتان الذاتيتان مختلفتان وبذلك تكون نقطة الاتزان نقطة سرج غير مستقرة. فقط اثنان من المسارات ينتهي عند هذه النقطة واثنان فقط يبتعدان عن هذه النقطة كما هو مبين بالشكل ١٢.



شكل (١٢)

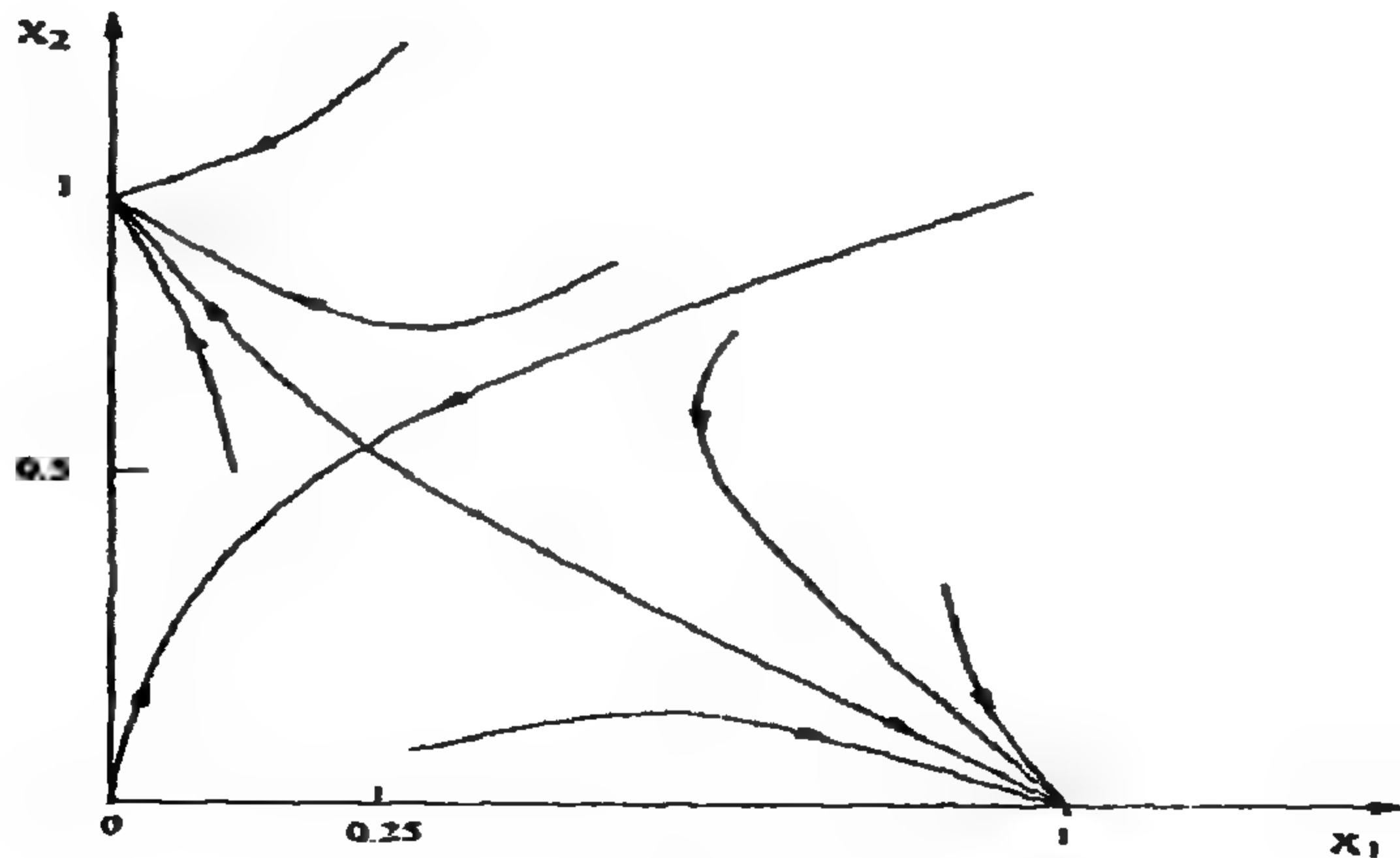
وخطوط إنعدام x_1 ، x_2 التي تصل للنقاط الحرجة (المعادلة 59) مبينة في شكل (١٣) وهي تقسم الربع الموجب إلى اربع مناطق من I إلى IV.



شكل (١٣)

في المنطقة I، \dot{x}_1 ، \dot{x}_2 موجبان. في المنطقة II، $\dot{x}_1 > 0$ ، $\dot{x}_2 < 0$. في المنطقة III، $\dot{x}_1 < 0$ ، $\dot{x}_2 < 0$. في المنطقة IV، $\dot{x}_1 < 0$ ، $\dot{x}_2 > 0$. واتجاه للمسارات مبين بالأسهم

ومن الشكلين (١٢)، (١٣) نستنتج أن المسارين اللذين ينتهيان عند نقطة السرج (0.25, 0.5) يكونان الفواصل separatrices التي تقسم المسارات التي تنتهي عند (1, 0) من التي تنتهي عند (0, 1). والشكل المركب (composite) منهما هو الشكل (١٤).



شكل (١٤)

لقيم β_1, β_2 التي اخترناهما يوجد فقط مجموعة واحدة من القيم الابتدائية التي تؤدي إلى وجود النوعين وجميع القيم الابتدائية الأخرى تؤدي إلى إنقراض أحدهما.

ندرس الآن الشروط لتعايش النوعين. ونقطة الأتران التي تسمح لوجودهما معا هي التي تعطى بالمعادلة (60) وترمز لهما x_{1e}, x_{2e} ولتحليل طبيعة نقطة الأتران هذه ننقل نقطة الأصل لهذه النقطة بوضع

$$x_1^* = x_1 - x_{1e}, \quad x_2^* = x_2 - x_{2e} \quad (68)$$

ويكون النظام الخطي المناظر بالقرب من (x_{1e}, x_{2e}) هو

$$\begin{bmatrix} dx_1^*/d\tau \\ dx_2^*/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -x_{1e} & -\beta_1 x_{1e} \\ -\rho\beta_2 x_{2e} & -\rho x_{2e} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix} \quad (69)$$

وتكون القيم الذاتية هي

$$\lambda_{1,2} = [-(x_{1e} + \rho x_{2e}) \pm \sqrt{(x_{1e} + \rho x_{2e})^2 - 4\rho x_{1e} x_{2e} (1 - \beta_1 \beta_2)}] / 2 \quad (70)$$

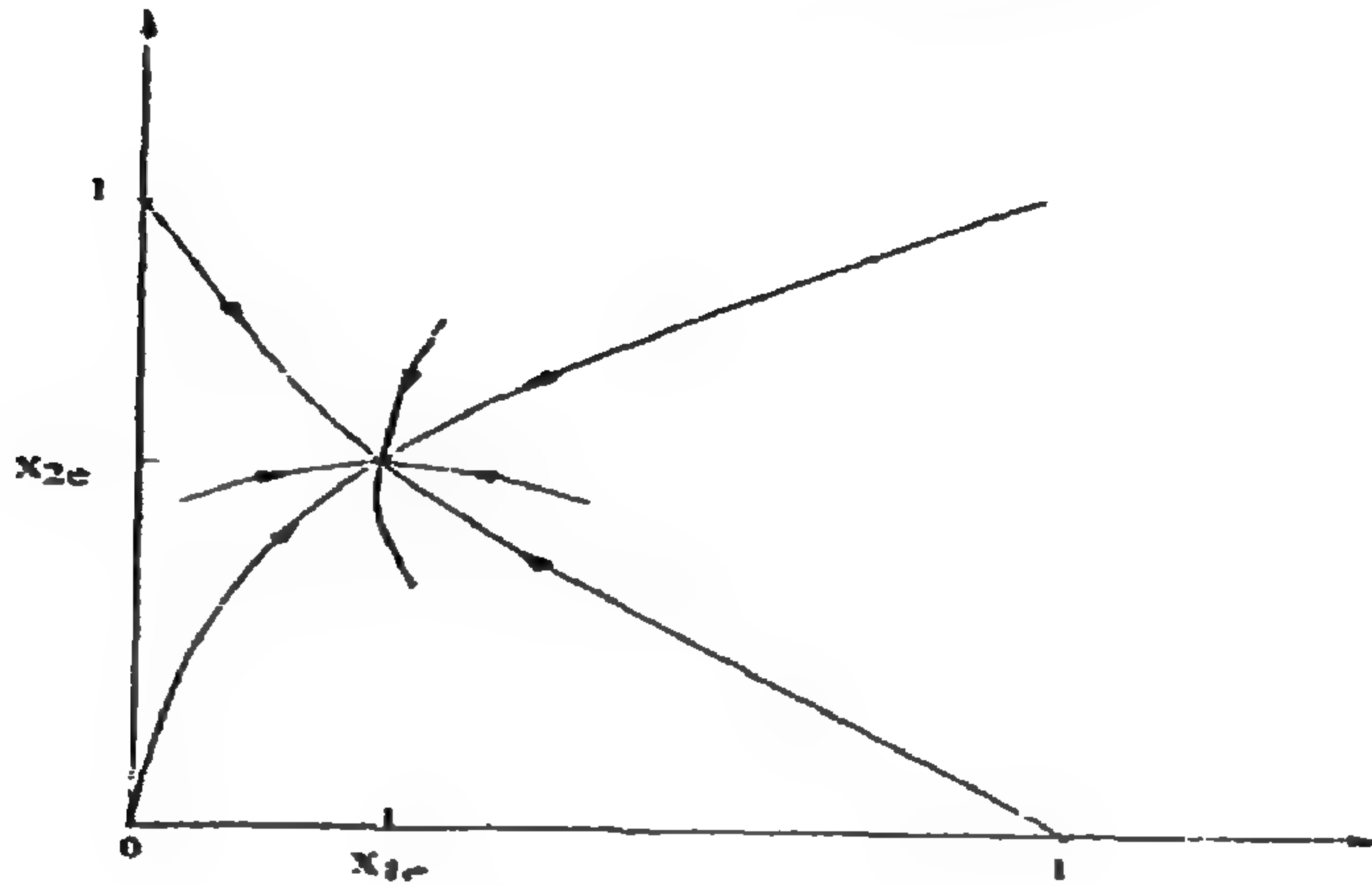
لقد رأينا سابقاً بالنسبة إلى (x_{1e}, x_{2e}) لتكون في الربع الموجب، يتطلب إما $\beta_1 > 1, \beta_2 > 1$ أو $\beta_1 < 1, \beta_2 < 1$. ومن للمعادلة (70) نستنتج أن إذا كان $\beta_1 > 1, \beta_2 > 1$ فإن λ_1, λ_2 يكون لهما اشارتين مختلفتين وأن (x_{1e}, x_{2e}) تكون نقطة سرج غير مسافرة.

وإذا كان $\beta_1 < 1, \beta_2 < 1$ فإن λ_1, λ_2 يكونا سالبين وأن (x_{1e}, x_{2e}) تكون عقدة مستقرة. والآن نفحص استقرار نقط الأتران الأخرى عندما تكون $\beta_1 < 1, \beta_2 < 1$. وتكون النظام الخطي المناظر بالقرب من نقطة الأصل (معادلة (61)) وهو لا يعتمد على β_1, β_2 وبذلك تكون نقطة الأصل عقدة غير مستقرة. والنظام الخطي المناظر في حوال $(0,1)$ نحصل عليه بجعل مركبات المعادلة (58)، (62) خطية وهذا يعطى

$$\begin{bmatrix} d\bar{x}_1/d\tau \\ d\bar{x}_2/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1-\beta_1) & 0 \\ -\rho\beta_2 & -\rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{x}_1 \\ \bar{x}_2 \end{bmatrix} \quad (71)$$

وتكون القيم الذاتية هي $-p$ ، $(1-\beta_1)$ ، عندما تكون $\beta_1 < 1$ تكون كل من القيمتين الذاتيتين لهما اشارتين مختلفتين وبالتالي تكون $(0,1)$ نقطة سرج غير مستقرة. وبالمثل عندما $\beta_2 < 1$ تكون نقطة الأتران $(1,0)$ نقطة سرج غير مستقرة وتكون المسارات في الربع الموجب كما في شكل (١٥) عندما $\beta_1 < 1$ ، $\beta_2 < 1$.

وبكون شرط تعايش النوعين معا (coexistence) هو $\beta_1 < 1$ ، $\beta_2 < 1$. ويكون التواجد معا ممكنا إذا كان التنافس ليس كبيرا.



شكل (١٥)

إذا كان $\beta_1 > 1$ ، $\beta_2 > 1$ فإنه، عموماً، تؤدي إلى إنقراض (extinction) أحدهما كما في حالة $\beta_1 = 1.5$ ، $\beta_2 = 2$. وهذا يفسر الملاحظة المرتبطة بالكائنات لها متطلبات متشابهة أن لا يشغلوا نفس الحيز. ويسمى علماء الاجتماع هذا بمبدأ التنافس الانقراضى

competitive exclusion principle أو بمبدأ جاوس Gauss

مثال (١٧): التبادل (mutualism أو symbiosis)

ناقش السلوك الكيفى لحلول النظام

$$\begin{aligned}\frac{dN_1}{dt} &= a_1 N_1 \left(1 - \frac{N_1}{K_1} + b_1 \frac{N_2}{K_1} \right) \\ \frac{dN_2}{dt} &= a_2 N_2 \left(1 - \frac{N_2}{K_2} + b_2 \frac{N_1}{K_2} \right)\end{aligned}\quad (72)$$

حيث $a_1, a_2, b_1, b_2, K_1, K_2$ ثوابت موجبة.

الحل: نصف المعادلات (72) نموذج تفاعل (interaction) نوعين لهما فائدة مشتركة وإشارتي b_1, b_2 عكس الإشارة في المعادلات (56). ويحدث هذا النموذج عادة في الحياة.

باستخدام التعويض (57) في (72) تصبح

$$\begin{aligned}\frac{dx_1}{d\tau} &= x_1(1 - x_1 + \beta_1 x_2) \\ \frac{dx_2}{d\tau} &= x_2(1 - x_2 + \beta_2 x_1)\end{aligned}\quad (73)$$

وتكون نقاط الاتزان الأربعة هي

$$(0,0), (0,1), (1,0), x_{1e} = (1 + \beta_1) / (1 - \beta_1 \beta_2), x_{2e} = (1 + \beta_2) / (1 - \beta_1 \beta_2)$$

نقطة الاتزان (x_{1e}, x_{2e}) يعتمد عليها فقط إذا كان $1 - \beta_1 \beta_2 > 0$. ونقطة الأصل كما في المثال السابق عقدة غير مستقرة. لفحص طبيعة النقطة $(0,1)$ ننقل نقطة الأصل إلى $(0,1)$ بكتابة

$$\bar{x}_1 = x_1, \quad \bar{x}_2 = x_2 - 1 \quad (74)$$

ويكون النظام الخطي المناظر للنظام (73) هو

$$\begin{bmatrix} d\bar{x}_1 / d\tau \\ d\bar{x}_2 / d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 + \beta_1 & 0 \\ \rho \beta_2 & -\rho \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{x}_1 \\ \bar{x}_2 \end{bmatrix} \quad (75)$$

وتكون القيم الذاتية هي $(1 + \beta_1), (-\rho)$ وبذلك تكون نقطة الاتزان نقطة سرج غير مستقرة. وبالمثل النقطة $(1,0)$ تكون نقطة سرج غير مستقرة.

والنظام الخطي المناظر للنظام (73) بجوار النقطة (x_{1e}, x_{2e}) هو

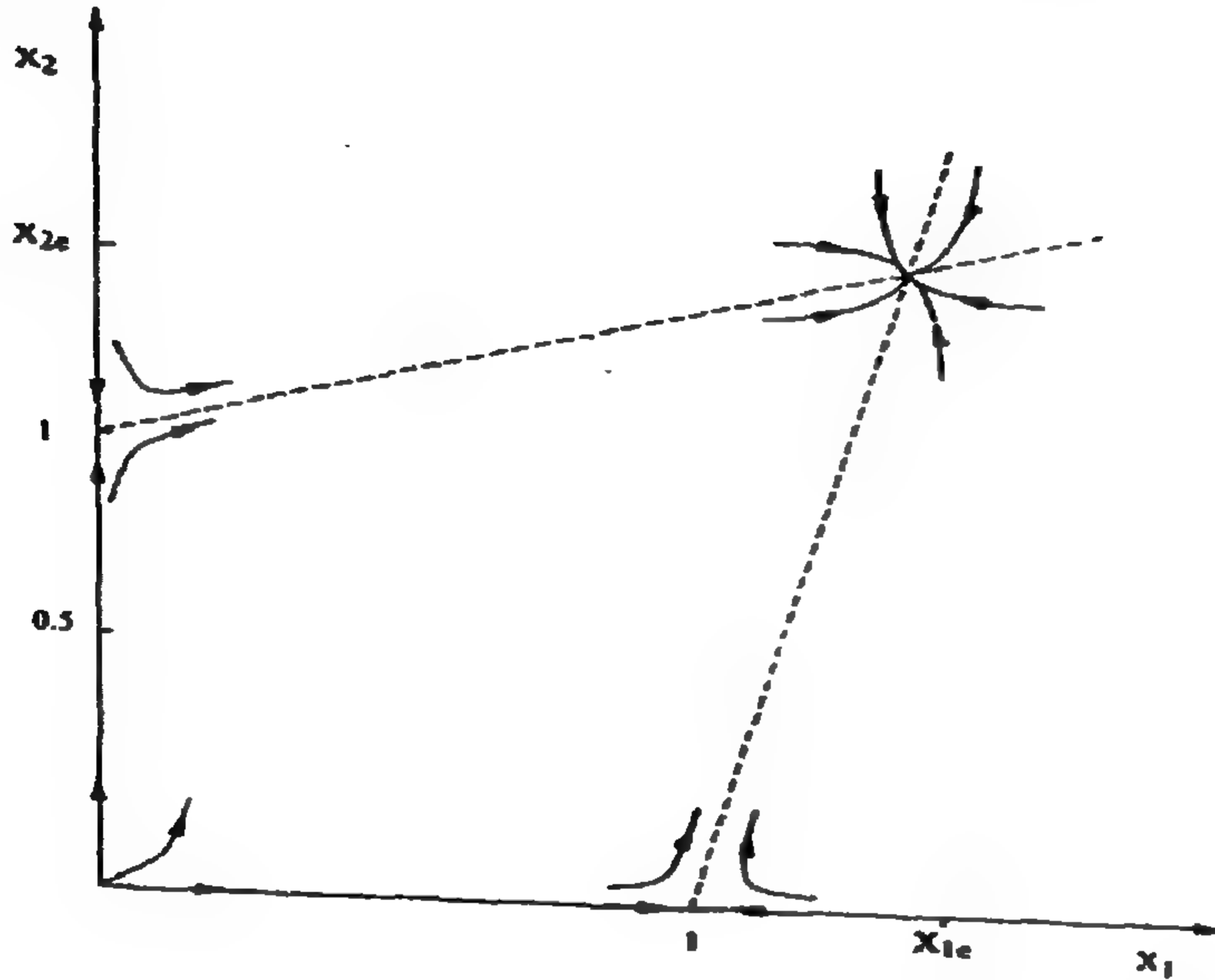
$$\begin{bmatrix} dx_1^*/d\tau \\ dx_2^*/d\tau \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -x_{1e} & -\beta_1 x_{1e} \\ -\rho\beta_2 x_{2e} & -\rho x_{2e} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^* \\ x_2^* \end{bmatrix} \quad (76)$$

$$x_1^* = x_1 - x_{1e} , \quad x_2^* = x_2 - x_{2e} \quad \text{حيث}$$

وتكون القيم الذاتية هي

$$\lambda_{1,2} = [-(x_{1e} + \rho x_{2e}) \pm \sqrt{(x_{1e} + \rho x_{2e})^2 - 4\rho x_{1e} x_{2e} (1 - \rho\beta_1\beta_2)}] / 2 \quad (77)$$

هاتان القيمتان حقيقتان سالبتان وبذلك تكون نقطة السكون (x_{1e}, x_{2e}) عقدة مستقرة كما في شكل (١٦)



شكل (١٦)

إذا كان $1 - \beta_1\beta_2 > 0$ ، فإن x_{2e}, x_{1e} يكون كبير من الواحد وبالتالي فإن الحل يؤول (x_{1e}, x_{2e}) عندما $t \rightarrow \infty$. وهذا يعني أنه بتعاون النوعين يمكن أن يؤدي بتحمل البيئة تعداد (كثافة) كبير من سعة الاستيعاب (الحمل).

إذا كان $1 - \beta_1\beta_2 < 0$ فإن x_{2e}, x_{1e} يكونا سالبين ولايعتمد عليهما. وعلى ذلك لا توجد نقطة لزان (x_{1e}, x_{2e}) . والنقاط الأخرى الثلاثة الباقية جميعها غير مستقرة. وفي هذه الحالة فإن x_1, x_2 تنمو إلى ما لانهاية.

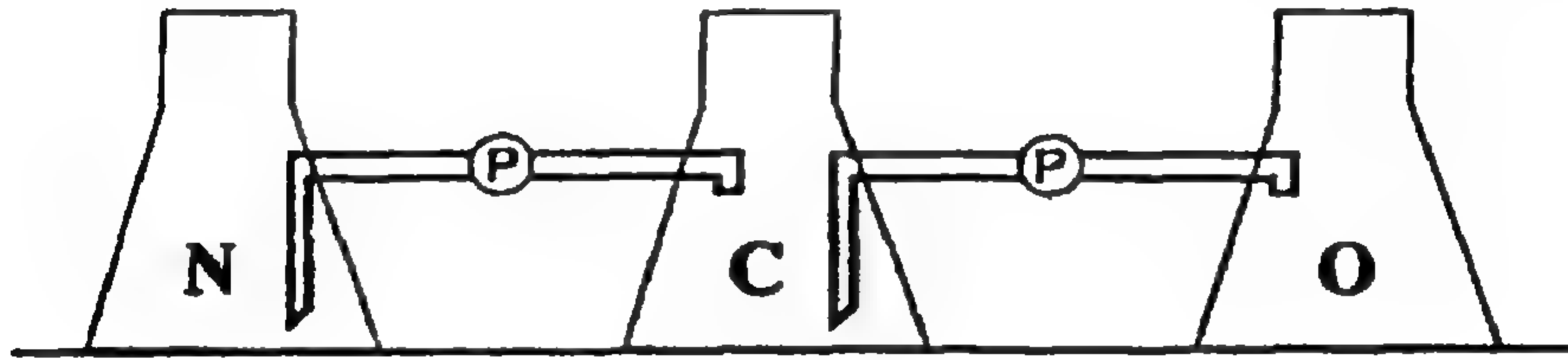
ملحوظة: جميع النماذج السابقة وصفت بمعادلة الحركة (Kinetic) والتي يمكن كتابتها على الصورة

$$\frac{dN_i}{dt} = N_i F_i(N_1, N_2, \dots) \quad i = 1, 2 \quad (78)$$

ولاحظ أننا افترضنا أن نقطة الأصل هي نقطة إتران إذا كان $N_i = 0$ ابتدائياً و $\dot{N}_i = 0$ وهذا يعنى أن $N_i = 0$ فى جميع الأزمان التالية. ومهما كان، ليس من الضروري أن تكون نقطة الأصل نقطة مستقرة تقاربياً وأى اضطراب (حيود) بالقرب منها يمكن أن يؤدي إلى زيادة قيمة N_i . وهنا اعتبرنا نوعين وكنا قادرين على وصف N_i فى مستوى الطور. ويمكن تعميم ذلك إلى n من الأنواع ويمكن رسم المسارات فى فضاء له n من الأبعاد.

١٤-٥ الكيموستات البسيط (Simple Chemostat):

يتكون الكيموستات من ثلاثة أوعية متصلة كما فى شكل (١٧).



شكل (١٧)

يسمى الوعاء الأول (N) بوعاء التغذية (feed bottle) ويحتوى على كل المادة المغذية الضرورية لنمو الكائنات الدقيقة والوعاء الثانى (C) الذى يسمى بوعاء الاستنبات (culture vessel) وفيه تتم التفاعلات بين الكائنات الدقيقة والوعاء الثالث (O) يسمى بوعاء التجميع (Collection vessel) وتجمع فيه كل نواتج وعاء الاستنبات وبذلك يحتوى على مادة مغذية وكائنات دقيقة ونواتجها. تضح محتويات وعاء التغذية بمعدل ثابت إلى وعاء الاستنبات وتضخ محتويات وعاء الاستنبات بنفس المعدل الثابت إلى وعاء التجميع. وعلى ذلك تكون سعة وعاء الاستنبات ثابتة ووعاء الاستنبات يكون مشبع بكائنات دقيقة متعددة فهو يحتوى على خليط من المادة المغذية والكائنات. ويحرك وعاء الاستنبات جيداً كما تحفظ كل البارامترات الأخرى كدرجة الحرارة والضغط المؤثرة فى النمو (التكاثر) ثابتة ويمكن التحكم فيها.

ليكن لدينا النظام

$$\frac{dN}{dt} = \alpha_1 \frac{C}{1+C} N - N$$

$$\frac{dC}{dt} = -\frac{C}{1+C} N - C + \alpha_2$$

حيث α_1, α_2 ثابتان ويمكن كتابة النظام المعطى على الصورة

$$\frac{d\underline{X}}{dt} = \underline{F}(\underline{x}) = \begin{pmatrix} f(N, C) \\ g(N, C) \end{pmatrix} \quad (1)$$

حيث

$$f(N, C) = \alpha_1 \frac{C}{1+C} N - N, \quad g(N, C) = -\frac{C}{1+C} N - C + \alpha_2$$

وتكون حالة الإتزان $\bar{X} = (\bar{N}, \bar{C})$ حلا للمعادلتين

$$\alpha_1 \frac{C}{1+C} N - N = 0, \quad -\frac{C}{1+C} N - C + \alpha_2 = 0 \quad (2)$$

ومن المعادلة الأولى فى (2) نجد أن

$$\left(\alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 \right) N = 0$$

فيكون لدينا نقطة الأتزان $\bar{X} = (\bar{N}, \bar{C})$ عندما

$$\bar{N} = 0, \quad \alpha_1 \frac{\bar{C}}{1+\bar{C}} = 1$$

وسندرس كل حالة على حده.

(i) $\bar{N} = 0$ يكون لدينا من المعادلة الثانية فى (2) $\bar{C} = \alpha_2$ وعلى ذلك يكون

$\bar{X} = (0, \alpha_2)$ هى نقطة الأتزان (لا توجد بكتريا حية والغذاء)

(ii) عندما $\bar{C} = \frac{1}{\alpha_1 - 1}$ فيكون لدينا من المعادلة الثانية فى (2)

$$\bar{N} = \alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right)$$

ومن هذا نجد أن نقطتى الأتزان هما

$$\bar{X}_1 = (0, \alpha_2), \bar{X}_2 = \left(\alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right), \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right)$$

ونلاحظ أنه لكي يكون نقطة الأتران \bar{X} معنى فيزيائي يجب أن $\bar{N} > 0$ ،
 $\bar{C} > 0$ (لأن $\bar{C} < 0$ ، $\bar{N} < 0$ لا تمثل حولا فيزيائية). فالحالة الأولى
 $\bar{X}_1 = (0, \alpha_2)$ معرفة تماما بهذا المعنى ولكن الثانية ليست كذلك. وتكون الحالة
 الثانية \bar{X}_2 معرفة تماما إذا كان

$$\alpha_1 > 1 , \quad \alpha_2 > \frac{1}{\alpha_1 - 1} \Rightarrow \alpha_1 > 1 , \quad \alpha_2(\alpha_1 - 1) > 1$$

وإذا حسبنا الجاكوبي للنظام (1) يكون لدينا

$$F'(X) = J(X) = \begin{pmatrix} \alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 & \frac{\alpha_1 N}{(1+C)^2} \\ \frac{-C}{1+C} & \frac{-N}{(1+C)^2} - 1 \end{pmatrix}$$

$$J(\bar{X}_1) = \begin{pmatrix} \alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 & \frac{\alpha_1 N}{(1+C)^2} \\ \frac{-C}{1+C} & \frac{-N}{(1+C)^2} - 1 \end{pmatrix}_{N=0, C=\alpha_2} = \begin{pmatrix} \alpha_1 \frac{\alpha_2}{1+\alpha_2} - 1 & 0 \\ \frac{-\alpha_2}{1+\alpha_2} & -1 \end{pmatrix}$$

ويكون محدد الجاكوبي هو

$$1 - \alpha_1 \frac{\alpha_2}{1+\alpha_2} = \frac{1+\alpha_2 - \alpha_1 \alpha_2}{1+\alpha_2} = \frac{1+\alpha_2(1-\alpha_1)}{1+\alpha_2} < 0$$

وبذلك تكون نقطة الأتران \bar{X}_1 غير مستقرة.

ملحوظة: شرط الاستقرار يكفي $\det J > 0$, $tr J < 0$.

ويكون الجاكوبي عند \bar{X}_2 هو

$$J(\bar{X}_2) = \begin{pmatrix} 0 & \beta(\alpha_1 - 1) \\ -\frac{1}{\alpha_2} & -\frac{\beta(\alpha_1 - 1) + \alpha_1}{\alpha_1} \end{pmatrix}$$

حيث $\beta = \alpha_2(\alpha_1 - 1) > 1$ ونعرف أن $\Delta = \frac{\beta(\alpha_1 - 1)}{\alpha_1} > 0$ حيث $tr A = -1 - \Delta$

والمحدد موجب لأن

$$\alpha_1 - 1 > 0 , \quad \beta > 0 \Rightarrow \frac{\beta(\alpha_1 - 1)}{\alpha_1} > 0$$

وبذلك تكون \bar{X}_2 نقطة مستقرة (انظر الملحوظة السابقة).

نلاحظ في هذا المثال لم نستخدم إشارة القيم الذاتية ولكن استخدمنا شرط الاستقرار وهو $\det J > 0$, $tr J < 0$.

ولدراسة خط الانعدام N في هذه المجموعة حيث $\frac{dN}{dt} = 0$ أى

$$N \left(\alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 \right) = 0$$

وبالتالى يكون خط انعدام N هما المستقيمين $N = 0$ ،

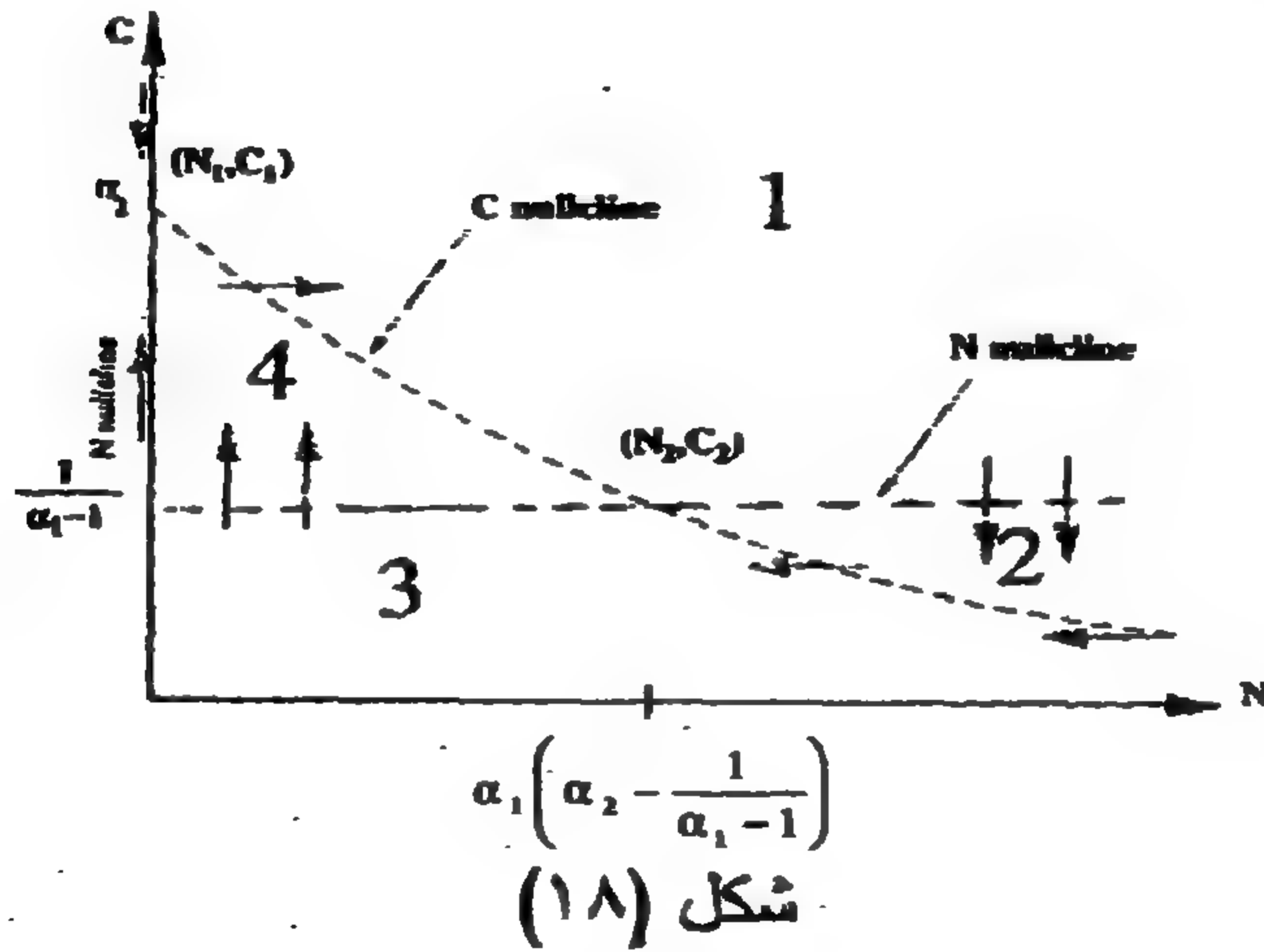
$$C = \frac{1}{\alpha_1 - 1} \quad \left(\text{إتجاه الأسهم يكون رأسياً لأن } \frac{dN}{dt} = 0 \right) \text{ ويكون خط إنعدام } C$$

الذى نحصل عليه بحل $C = C(N)$, $N = N(C)$ ويكون هو المنحنى

$$N = (\alpha_2 - C) \frac{1+C}{C} = -1 - C + \frac{\alpha_2}{C} + \alpha_2$$

ويكون إتجاه الأسهم موازياً للمحور N لأن $\frac{dC}{dt} = 0$ وبالتالى يكون لدينا الشكل

المبين (شكل ١٨)



نفترض أن $\alpha_1 > 1$ ، $\alpha_2 = \frac{1}{\alpha_1 - 1}$ وبذلك تكون نقطة الأتران الموجبة موجودة

ويكون لدينا تقاطعين $(0, \alpha_2)$ وهى نقطة سرج ، $\left(\alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right), \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right)$ ،

وهى عقدة. ولمعرفة إتجاه الأسهم على خط إنعدام N ، نفحص $\frac{dC}{dt}$:

(i) على الخط $N = 0$ يكون

$$\frac{dC}{dt} = -\frac{C}{1+C}N - C + \alpha_2 = -C + \alpha_2 \quad \begin{cases} > 0 & \text{إذا كان } C < \alpha_2 \\ < 0 & \text{إذا كان } C > \alpha_2 \end{cases}$$

وبذلك تشير الأسهم لأعلى إذا كان $C < \alpha_2$ وإلى أسفل إذا كان $C > \alpha_2$.

(ii) على الخط $C = \frac{1}{\alpha_1 - 1}$ يكون

$$\frac{dC}{dt} = -\frac{C}{1+C}N - C + \alpha_2 = \frac{-N\alpha_1 + N - \alpha_1 - \alpha_2\alpha_1^2 + \alpha_1\alpha_2}{\alpha_1(\alpha_1 - 1)}$$

$$\begin{cases} > 0 & , & \text{إذا كان } N < \alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right) \\ < 0 & , & \text{إذا كان } N > \alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right) \end{cases}$$

وتشير الأسهم لأعلى إذا كان $N < \alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right)$ وتشير الأسهم إلى أسفل

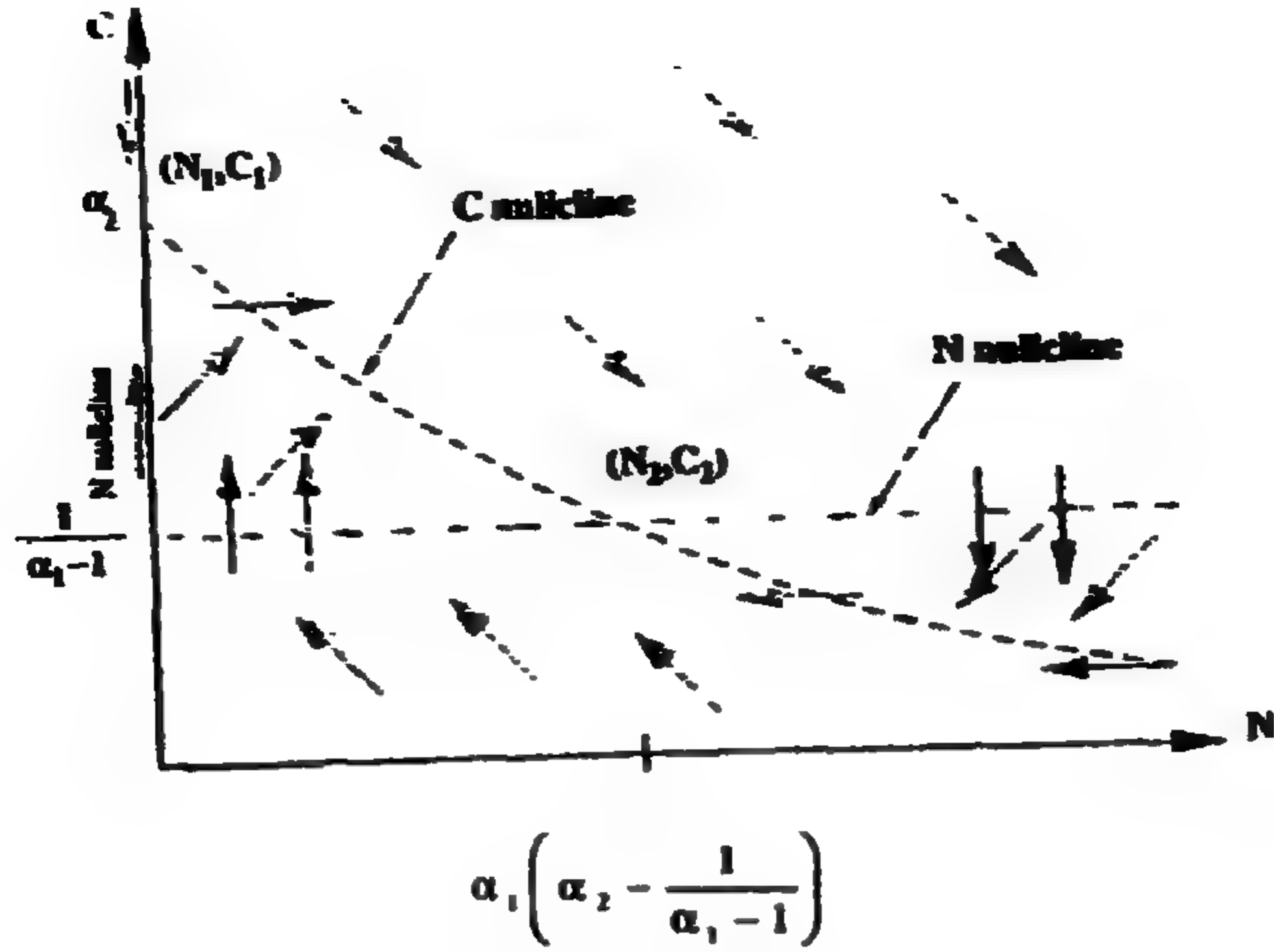
إذا كان $N > \alpha_1 \left(\alpha_2 - \frac{1}{\alpha_1 - 1} \right)$ ولتحديد ما إذا كانت الأسهم تشير إلى اليمين

أو اليسار (إشارة $\frac{dN}{dt}$) على خط إنعدام C . نلاحظ أن

$$\frac{dN}{dt} = N \left(\alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 \right) \quad \begin{cases} > 0 & , & \text{إذا كان } C > \frac{1}{\alpha_1 - 1} \\ < 0 & , & \text{إذا كان } C < \frac{1}{\alpha_1 - 1} \end{cases}$$

(وحيث أن $N \geq 0$ فإن إشارة التعبير هي إشارة $\left(\alpha_1 \frac{C}{1+C} - 1 \right)$ ويكون لدينا

الشكل التالي (شكل ١٩)



شكل (١٩)

ويمكن تعميم الكيموستات البسيط إلى أكثر من وعاء يتم فيها التفاعلات الكيميائية وهو شائع في علم العقاقير الطبية (pharmacology) وكثير الاستخدام في مثل دراسة سلوك الأنسجة (tissues) المختلفة. ليكن V ترمز لسعة حجم وعاء الاستتبات (وحدات V هي ℓ^3 حيث ℓ الطول) F معدل التدفق من وعاء إلى آخر والذي يحدد بسرعة الضخ (وحدات F هي $\frac{\ell^3}{t}$ حيث t الزمن) ، $u_i, i=1,2$ ، تركيز المادة المغذية في وعاء التغذية (وحدات التركيز $\frac{m}{\ell^3}$ حيث m هي الكتلة)

ويكون معدل التغير في المادة المغذية u هو

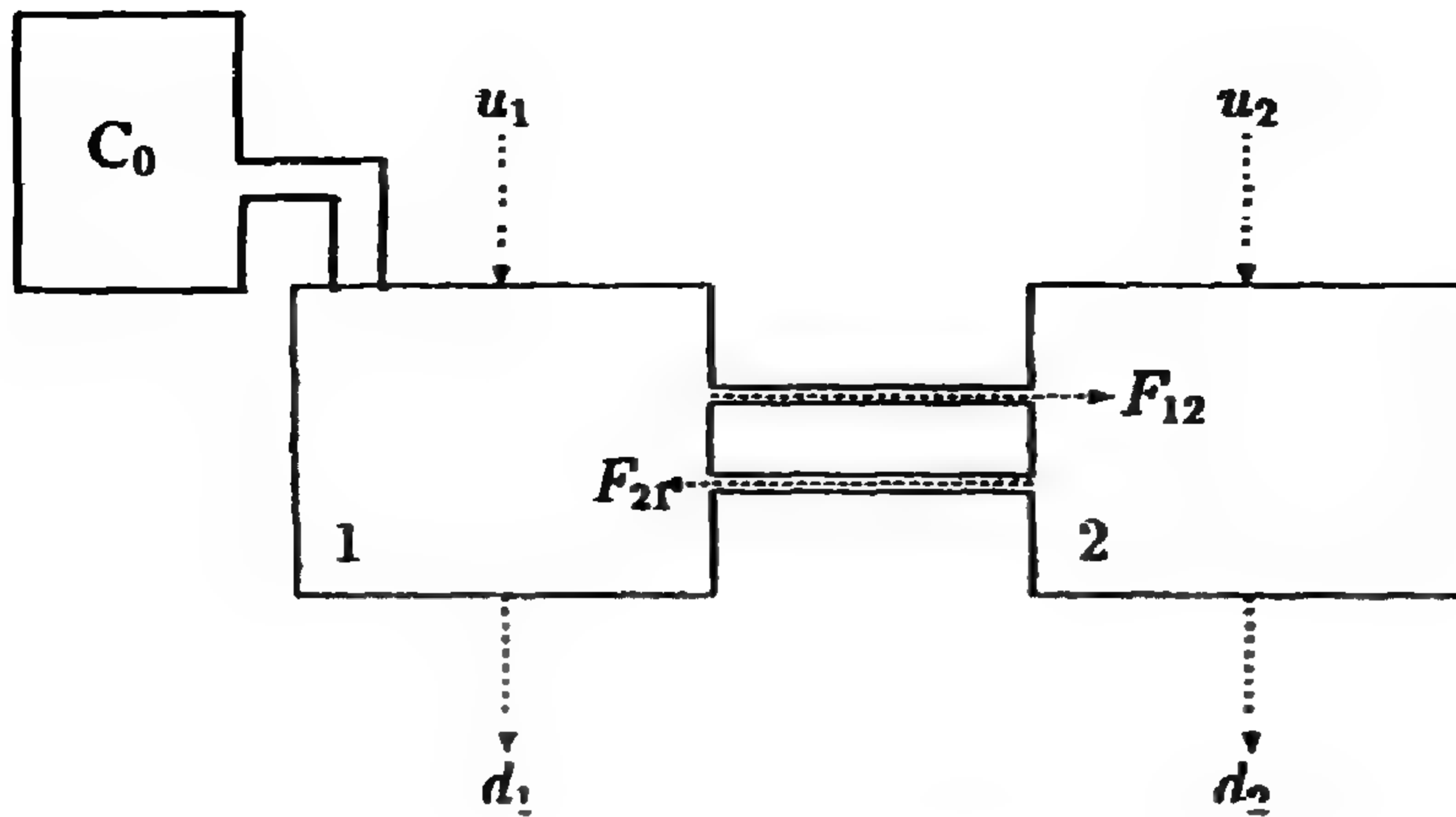
معدل التغير = الانخال - الانحراف (wash out) - الاستهلاك

ومعدل التغير في الميكروبات هو

معدل التغير = للتكاثر (النمو) - الانحراف (معدل التخفيف

(dilution or wash out)

ويكون لدينا الشكل (٢٠)



شكل (٢٠)

سوف نستخدم متغيرين x_1 ، x_2 للتركيز الغذائي (metabolism) أو مواد كيميائية أخرى في كل وعاء، m_1 ، m_2 تمثل الكتلة في كل سريان (أو إنسياب (inflow)، Vol/sec إلى الداخل وعندما تكون المادة u_i في الوعاء i يستهلك جزء من مادتها $d_i \Delta t$ وفي فترة صغيرة Δt يكون ازدياد أو نقصان المادة في الوعاء i هو

$$m_i(t + \Delta t) - m_i(t) = -F_{i2}x_i\Delta t + F_{2i}x_j\Delta t - d_i m_i \Delta t + u_i \Delta t,$$

إمع العلم بأن كتلة السريان من الوعاء الأول إلى الوعاء الثاني تحسب كما يلي

$$(\text{flow} \times \text{concentration in 1 time} = \frac{\text{Vol}}{\text{time}} \times \frac{\text{mass}}{\text{Vol}} \times \text{time})]$$

وبالمثل الكتلة m_2 . حيث السريان (Vol/sec) من الوعاء i إلى الوعاء j هو F_{ij} وبالقسمة على Δt ولأخذ النهاية عندما $\Delta t \rightarrow 0$ نحصل على النظام

$$\frac{dm_1}{dt} = -F_{12} \frac{m_1}{V_1} + (F_{21}m_2 / V_2) - d_1 m_1 + u_1$$

$$\frac{dm_2}{dt} = F_{12} \frac{m_1}{V_1} - (F_{21}m_2 / V_2) - d_2 m_2 + u_2$$

وبوضع $x_i = \frac{m_i}{v_i}$ ، $i = 1, 2$ يكون لدينا النظام

$$\frac{dx_1}{dt} = -\frac{F_{12}}{V_1}x_1 + \frac{F_{21}}{V_1}x_2 - d_1x_1 + \frac{u_1}{V_1}$$

$$\frac{dx_2}{dt} = \frac{F_{12}}{V_1}x_1 - \frac{F_{21}}{V_2}x_2 - d_2x_2 + \frac{u_2}{V_2}$$

حيث $\frac{x_i}{v_i}$ يمثل تركيز كل مادة.

وبدراسة هذا النظام متروك للقارئ لأنه سبق دراسة عدة نظم مشابهة.

والآن نتعرض لدراسة التنافس في الكيموستات:

ليكن x_1, x_2 كائنين دقيقين يتنافسان على مادة غذائية (substrate) C محدودة والتي تساعد على النمو والتكاثر. (i) المعادلات الأساسية لنقاط الاتزان:

تكون المعادلات الأساسية التي صاغها (Monod) بعد استخدام بعض التحويلات هي:

$$\frac{dx_1}{dt} = -Dx_1 + \frac{\alpha_1 Cx_1}{K_1 + C}$$

$$\frac{dx_2}{dt} = -Dx_2 + \frac{\alpha_2 Cx_2}{K_2 + C} \quad (1)$$

$$\frac{dc}{dt} = D(1-C) - \frac{\alpha_1 C}{K_1 + C}x_1 - \frac{\alpha_2 C}{K_2 + C}x_2$$

حيث C_0, D, α, K_1, K_2 .

بجمع (1) نحصل على ثوابت موجبة.

$$\frac{d}{dt}(x_1 + x_2 + C) = -D(x_1 + x_2 + C) + D$$

وبالتكامل نحصل على

$$x_1 + x_2 + C = 1 + (x_{10} + x_{20} + C - 1) \exp(-Dt) \quad (3)$$

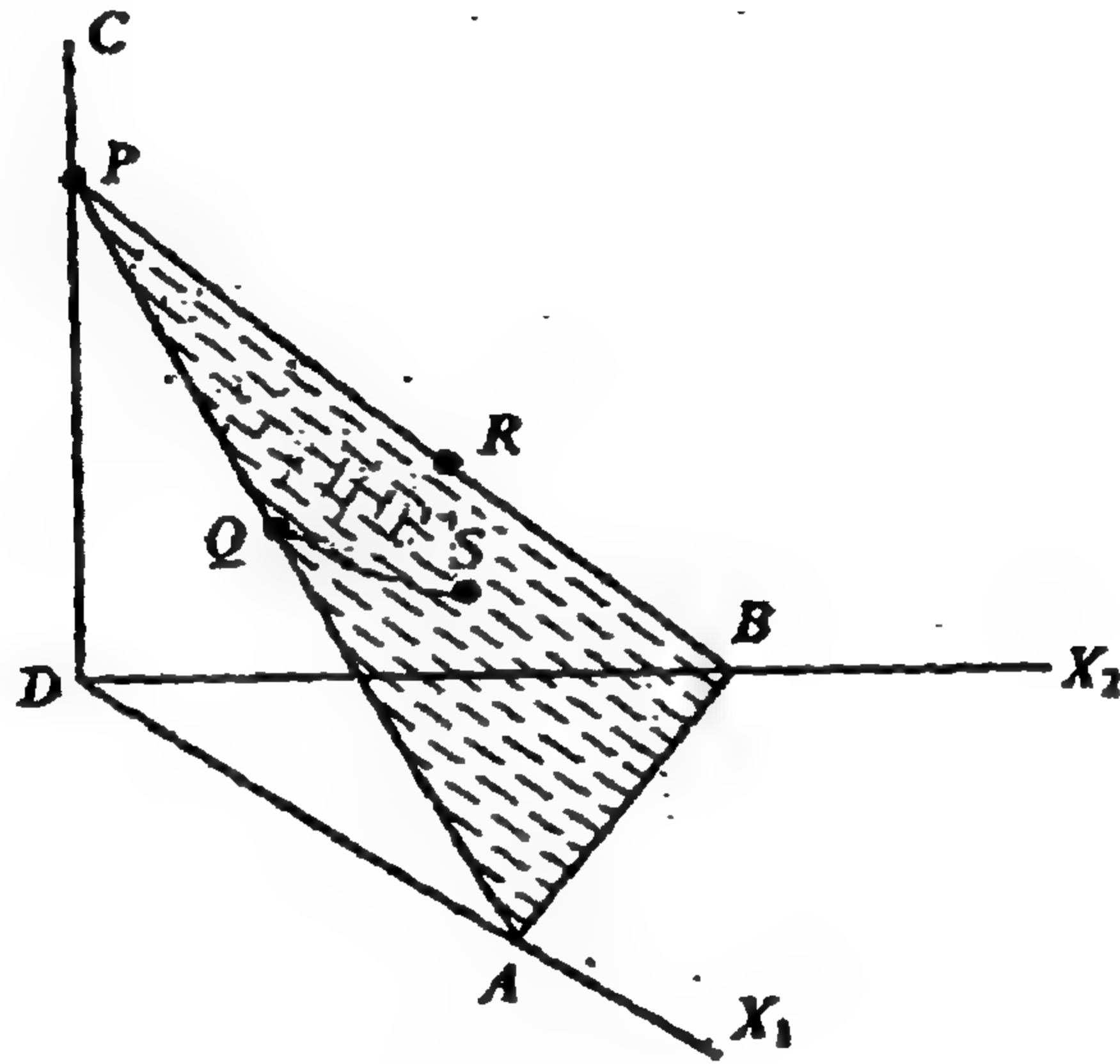
وبالتالى إذا كانت $\bar{C}, \bar{x}_2, \bar{x}_1$ ترمز لقيم حالة الثبات، فعلى ذلك يكون

$$\bar{x}_1 + \bar{x}_2 + \bar{C} = 1 \quad (4)$$

وان موضع الاتزان تقع على المستوى

$$x_1 + x_2 + C = 1 \quad (5)$$

فى الثمن الأول كما فى شكل (٢١)



شكل (٢١)

وتكون نقاط الاتزان الاربعة هى

$$\bar{x}_1 = 0, \bar{x}_2 = 0, \bar{C} = 1 \quad (6-a)$$

$$\bar{x}_1 = 1 - \bar{C}_1, \bar{x}_2 = 0, \bar{C} = \bar{C}_1, \bar{C}_1 = \frac{K_1 D}{\alpha_1 - D} \quad (6-b)$$

$$\bar{x}_1 = 0, \bar{x}_2 = 1 - \bar{C}_2, \bar{C} = \bar{C}_2, \bar{C}_2 = \frac{K_2 D}{\alpha_2 - D} \quad (6-c)$$

$$\bar{x}_1 > 0, \bar{x}_2 > 0, \bar{C} = \bar{C}_3, \bar{C}_3 = \frac{\alpha_2 K_1 - \alpha_1 K_2}{\alpha_2 - \alpha_1}, \bar{x}_1 + \bar{x}_2 = 1 - \bar{C}_3, \quad (6-d)$$

وهذه طبقاً للنقاط PQRS (انظر شكل (٢٠)) وشروط وجود هذه المواضع هي (6-b – 6-d)

$$D < \alpha_1, \frac{K_1 D}{\alpha_1 - D} < 1, \text{ أو } D < \frac{\alpha_1}{k_1 + 1}$$

$$D < \alpha_2, \frac{K_2 D}{\alpha_2 - D} < 1, \text{ أو } D < \frac{\alpha_2}{k_2 + 1} \quad (7)$$

$$0 < \frac{\alpha_2 K_1 - \alpha_1 K_2}{\alpha_1 - \alpha_2} < 1, \quad D = \frac{\alpha_2 K_1 - \alpha_1 K_2}{(K_1 - K_2)}$$

وبنوع فقد العموم سنفترض للوضع (6-b) يكون موجود فقط عند معدل تخفيف (dilution) واحد يعطى بالعلاقة (7). وأيضاً يكون موجوداً فقط إذا كان

$$\alpha_2 K_1 > \alpha_1 K_2, \quad \frac{\alpha_2}{\alpha_1} < \frac{1 + K_2}{1 + K_1}$$

أو

$$\frac{K_2}{K_1} < \frac{\alpha_2}{\alpha_1} < \frac{1 + K_2}{1 + K_1} \quad (9)$$

وعلاوة على ذلك جميع نقاط الاتزان تقع على الخط المستقيم

$$x_1 + x_2 + C = 1, C = \bar{C}_3 \quad (10)$$

(ii) استقرار مواضع الاتزان

(أ) لاستقرار الموضع (6-a) ليكن

$$x_1 = u(t), x_2 = v(t), C = 1 + w(t) \quad (11)$$

وبالتعويض في (3) وجعلها خطية نحصل على

$$\frac{du}{dt} = -Du + \frac{\alpha_1 u}{K_1 + 1}, \frac{dv}{dt} = -Dv + \frac{\alpha_2 v}{K_2 + 1} \quad (12)$$

$$\frac{dw}{dt} = -Dw + \frac{\alpha_1 u}{K_1 + 1} - \frac{\alpha_2 v}{K_2 + 1}$$

بافتراض الحلول على الصورة

$$u = Ae^{\lambda t}, v = Be^{\lambda t}, w = Ce^{\lambda t}$$

وبالتعويض وتوجد المعادلة المميزة من المحددة

$$\begin{vmatrix} \lambda + D - \frac{\alpha_1}{K_1 + 1} & 0 & 0 \\ 0 & \lambda + D - \frac{\alpha_2}{K_2 + 1} & 0 \\ \frac{\alpha_1}{K_1 + 1} & \frac{\alpha_2}{K_2 + 1} & \lambda + D \end{vmatrix} = 0$$

ويكون الوضع (6-a) مستقر إذا كان

$$D > \frac{\alpha_1}{K_1 + 1}, \quad D > \frac{\alpha_2}{K_2 + 1}$$

وبتكرار نفس الطريقة للموضع (6-b)، نجد أن الشروط لاستقرارها على الترتيب.

$$D - \frac{\alpha_2 C_1}{K_2 + C_1} > 0 \quad \text{أو} \quad D > \frac{\alpha_2 K_1 - \alpha_1 K_2}{K_1 - K_2}$$

أى تكون مستقرة إذا كان معدل التخفيف أكبر من معدل التخفيف الحرج لوجودها. والموضع (6-c) يكون شروط الاستقرار هو

$$D - \frac{\alpha_2 C_2}{K_1 + C_2} > 0 \quad \text{أو} \quad D < \frac{\alpha_2 K_1 - \alpha_1 K_2}{K_1 + K_2}$$

أى تكون مستقرة إذا كان معدل التخفيف أقل من التخفيف الحرج لتواجدهم أما (6-d) فتكون المعادلة المميزة هي

$$\lambda(\lambda + D)(\lambda + \frac{\alpha_2 \bar{x}_1 \bar{K}_1}{(\bar{K}_1 + \bar{C}_3)^2} + \frac{\alpha_2 \bar{K}_2 \bar{x}_2}{(\bar{K}_1 + \bar{C}_3)^2})$$

وبالتالى يكون أحد القيم الذاتية صفراً والآخرين سالبين. وعلى ذلك إذا كان الحيود عن موضع الوجود المشترك فإن النظام يعود إلى موضع اتزان آخر.

ملحوظة: تنقسم التفاعلات البيولوجية إلى

(i) التعايش: (commensalism): العلاقة التى يرتبط بها كائن حي منتفع بآخر غير منتفع، ولكنه غير متضرر فى نفس الوقت مثل علاقة السمكة المهرجة مع شقائق النعمان أو علاقة البكتريا غير الضارة (Normal flora) فى قولون الانسان.

(ii) التفاضل: (Mutualism): هى العلاقة التى ترتبط خلالها كائن حي بآخر بالمنفعة المتبادلة كما هو فى الاشنيات (lichens) الطحالب والفطر (fungi and algae).

(iii) التطفل: (Parasitism) هى العلاقة التى يعتمد فيها كائن حي فى نموه على كائن حي لآخر يتضرر مثل تطفل الأميبا والاسكارس فى أمعاء الانسان.

(iv) الافتراس (predation): وفيها يعتمد كائن حي على آخر فى التغذية عن طريق الافتراس. أى القضاء على الكائن الفريسة مثل افتراس الاسد للغزال.

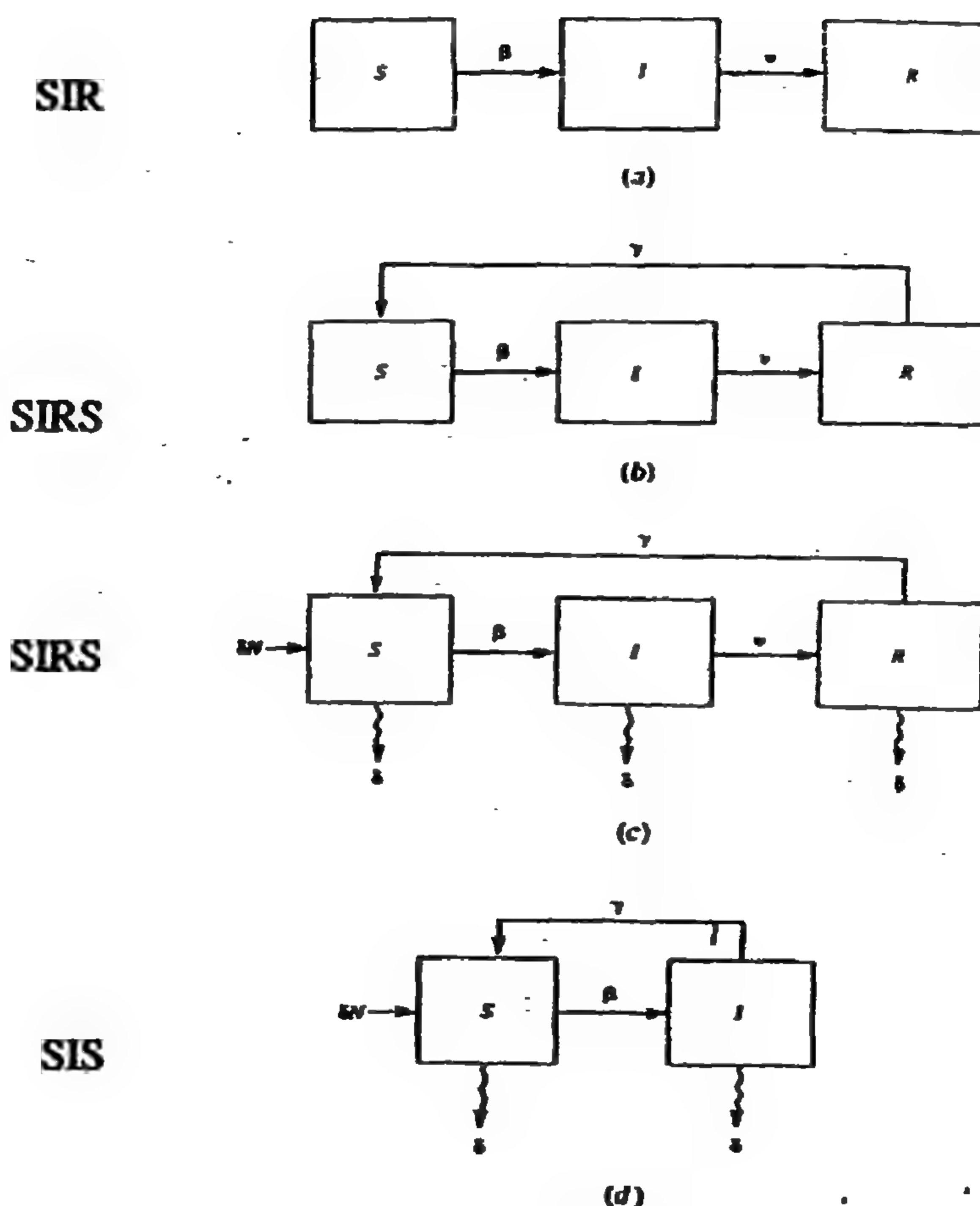
(v) التنافس (competition): علاقة تنافس بين الكائنات الحية على مستلزمات الحياة من غذاء وماء وهواء ومسكن. وقد يكون التنافس بين افراد من نفس النوع ويعرف بالتنافس الداخلى (interspecific) أو بين افراد أنواع مختلفة ويعرف بالتنافس الخارجى (intraspecific).

٦-١٤ الوبائيات: (Epidemiology)

يهتم العالم بدراسة أمراض العدوى (infection) وانتشارها وهو موضع هام فى الرياضيات الحيوية الذى يهتم بدراسة الرياضيات الوبائية

(mathematical epidemiology)

ينقسم السكان في بيئة حيوية إلى مجموعة قابلة للإصابة S (Susceptible) الذين يمكن أن ينتقل إليهم الفيروس (virus) من مجموعة الأفراد المصابين I (infected) ومجموعة الأفراد المصابين الذين يتم شفائهم R (Recovered) وتنقسم المجموعة الأخيرة إلى إما يصاب بالعدوى مرة أخرى أو أن يكون لديه حصانة. وعلى ذلك يكون لدينا لحدى النماذج SIR ، $SIRS$ ، SIS كما في شكل (٢٢)



شكل (٢٢)

الذي يوضح مراحل صور الانتقال وللتوابل β ، λ ، γ هي معدل الانتقال من مرحلة إلى مرحلة. ويكون المعادلات نموذج SIR هي

$$\frac{dS}{dt} = -\beta SI \quad (1-a)$$

$$\frac{dI}{dt} = \beta SI - \gamma I \quad (1-b)$$

$$\frac{dR}{dt} = \gamma I \quad (1-c)$$

حيث δ ثابت وتمثل معدل انتاج القابلين للإصابة β ، ν ، γ ثوابت وتمثل معدلات الانتقال من حالة إلى أخرى BSI تمثل معدل انتقال المرض والذي يتناسب مع معدل القابلين للإصابة (susceptible) والمصابين (infective) .

ومن السهولة التأكد أن مجموع التعداد هو $N = S + I + R$ لا يتغير حيث

$$\frac{dS}{dt} + \frac{dI}{dt} + \frac{dR}{dt} = \frac{d}{dt}(S + I + R) = \frac{d}{dt}(N) = 0$$

وبالرغم من أن هذه المعادلات غير خطية فإنه يمكن اشتقاق تعبير تقريبي لمعدل الشفاء $\frac{dR}{dt}$ كدالة في الزمن.

ولدراسة هذا الموضوع استخدمت الطريقة الكيفية وأعتبر أن الذين تم شفائهم معرضون مرة أخرى للإصابة وتكون المعادلات على الصورة

$$\frac{dS}{dt} = -\beta SI + \gamma R \quad (2-a)$$

$$\frac{dI}{dt} = \beta SI - \nu I \quad (2-b)$$

$$\frac{dR}{dt} = \nu I - \gamma R \quad (2-c)$$

ويسمى هذا النموذج (SIRS). وتكون نقاط السكون هي

$$\bar{S}_1 = N , \quad \bar{I}_1 = 0 , \quad \bar{R}_1 = 0 \quad (3-a)$$

$$\bar{S}_2 = \frac{\nu}{\beta} , \quad \bar{I}_2 = \frac{N - \bar{S}_2}{\nu + \gamma} , \quad \bar{R}_2 = \frac{\nu \bar{I}_2}{\gamma} \quad (3-b)$$

في (3-a) يكون جميع السكان أصحاء (معرضين للإصابة وأن الداء مستأصل eradicaled). وفي (3-b) يكون المجتمع مكون من بعض نسب ثابتة من كل نوع شريطة أن $(\bar{S}_2, \bar{I}_2, \bar{R}_2)$ جميعها كميات ثابتة. لكي نكون \bar{I}_2 موجبة يجب أن تكون N أكبر من \bar{S}_2 . وحيث أن $\bar{S}_2 = \frac{\nu}{\beta}$ فإن هذا يقودنا إلى النتيجة التالية.

نتيجة: للمرض سوف يستوطن في المجتمع (السكان) شريطة أن مجموع السكان الكلي يزيد عن ν/β أي أن

$$\frac{N\beta}{\nu} > 1$$

ونسبة البارامتر β/ν لها تفسير له معنى. حيث أن معدل الشفاء (الازالة) من المصابين هي ν (1 / time)، فيكون متوسط فترة الإصابة هي $1/\nu$ وبالتالي β/ν هي الجزء من المجتمع الذي يختلط مع الافراد المصابين خلال فترة الإصابة. تسمى للكمية $R_0 = N\beta/\nu > 1$ بحد الإصابة المعدى (threshold).

وبلاحظ أن $N = S(t) + I(t) + R(t)$ هو تعداد السكان (المجتمع) ونفترض أنه ثابت في فترة ما وعليه فإن $\frac{dN}{dt} = 0$. يسمح لنا قانون الثبات (conservation) بحذف معادلة واحدة من المعادلات الثلاث. وعلى ذلك يمكن حذف أحد المتغيرات وليكن R (الذي يمكن دائماً حذفها $R = N - S - I$) وبذلك يكون لدينا معادلتين في مجهولين على الصورة

$$\frac{dS}{dt} = -\beta SI + \gamma(N - S - I)$$

$$\frac{dI}{dt} = \beta SI - \nu I$$

وتكون خطوط انعدام I هي $I = 0$ ، $S = \nu/\beta$

$$I = \frac{\gamma(N - S)}{(\beta S + \gamma)}$$

وخط انعدام S هو المنحنى

ويتقاطع هذا المنحنى مع المحورين عند النقطتين $(0, N)$ ، $(N, 0)$.

وتكون نقاط الاتزان هي

$$\bar{X}_1 = (N, 0) \quad , \quad \bar{X}_2 = \left(\frac{v}{\beta}, \frac{\gamma(N - v/\beta)}{v + \gamma} \right)$$

ويكون لنقطة الاتزان \bar{X}_2 معنى فيزيائي إذا تحقق $\frac{N\beta}{v} > 1$.

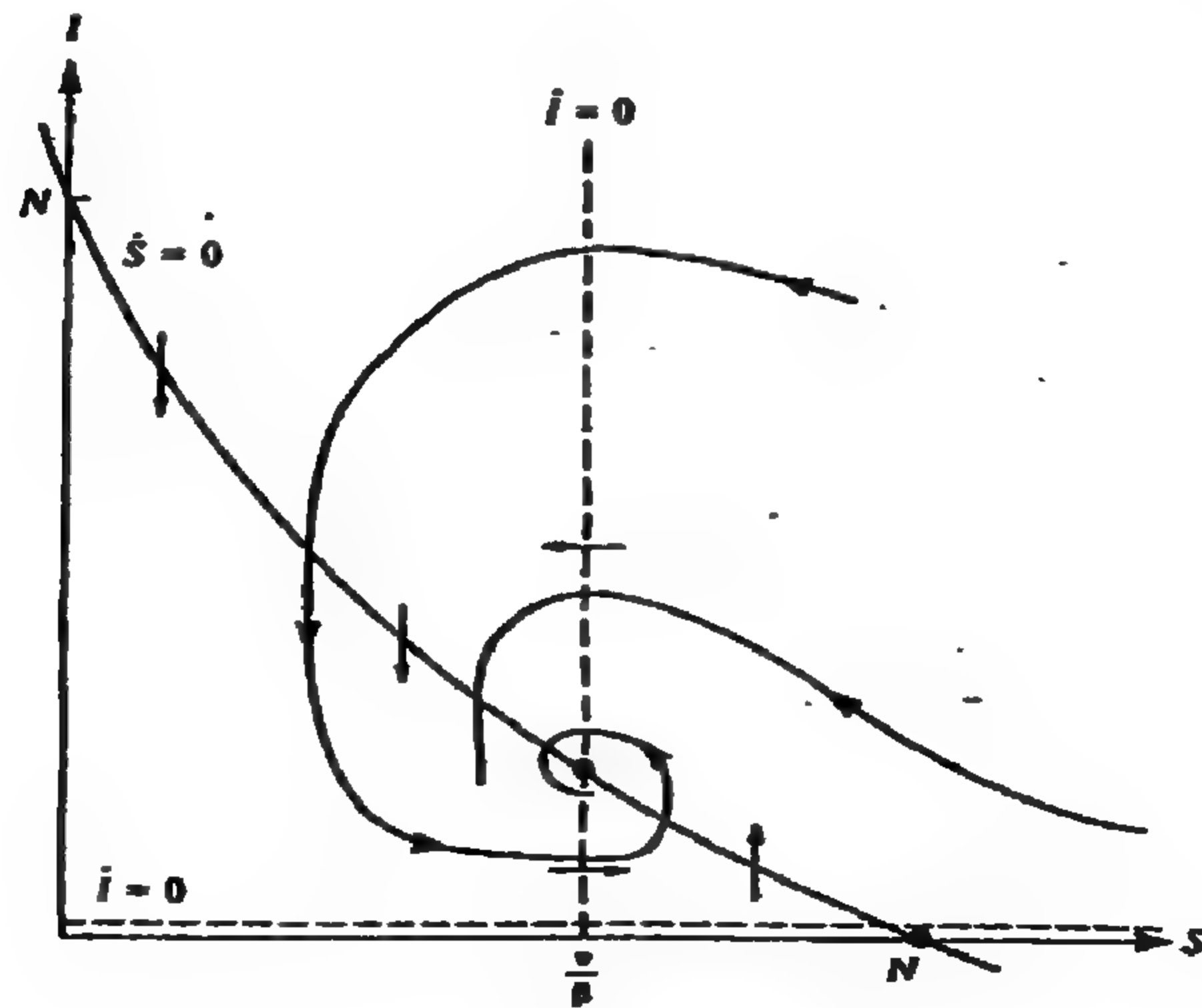
ويكون الجاكوبي عند أي نقطة هو

$$J = \begin{pmatrix} -I\beta - \gamma & -S\beta - \gamma \\ I\beta & S\beta - v \end{pmatrix}$$

عند $\bar{X}_1 = (N, 0)$ يكون أثر J هو $-v + N\beta - \gamma$ وهي سالبة وقيمة المحدد J هي $-\gamma(N\beta - v)$ وبالتالي، بشرط $R_0 = \frac{N\beta}{v} > 1$ ، يكون لدينا $\det J < 0$ فتكون هذه النقطة سرج وهي غير مستقرة.

عند \bar{X}_2 يكون لدينا أثر J هو $-I\beta - \gamma < 0$ وهي دائماً سالبة وقيمة المحدد J هي $I\beta(v + \gamma) > 0$ وهي دائماً موجبة فتكون نقطة الاتزان مستقرة.

وبالتالي فإن نقطة الاتزان دائماً مستقرة (إذا وجدت) أي عند تحقق الشرط R_0 (threshold) انظر شكل (٢٣)



شكل (٢٣)

ومن تحليلات اضافية فإن الاقتراب إلى نقطة الأتران يمكن أن يكون تنبئياً.

ملحوظة: عندما $R_0 < 1$ فإن مجموعة المصابين تختفي وعندما يكون $R_0 > 1$ فإنه توجد نقطة أتران مستقرة حيث يوجد للمجموعتان القابلة للإصابة والمصابة وأن عدد الأفراد المصابين تقترب من

$$I_{\text{steady state}} = \frac{\gamma(N - \frac{v}{\beta})}{v + \gamma}$$

تمرين: ليكن $\beta = \gamma = v = 1$. لأي قيم N يكون لدينا حل لولبي واحد مستقر ولأي قيم نحصل على عقد مستقرة للنقطة \bar{X}_2 .

مثال: إذا كان $N = 2$ ، $\beta = 1$ ، $v = 1$ ، $\gamma = 1$ فإن خط انعدام I هو اتحاد $I = 0$ ، $S = 1$. وخط إنعدام S يعطى بالعلاقة $I = \frac{(2-S)}{S+1}$ ونقاط الأتران هي $(2, 0)$ و $(1, 1/2)$.

ويمكن تعميم هذا النظام بدراسة تأثير انتقال الفيروسات (virus) فقط أثناء اللقاء الجنسي (heterosexual sex) فإننا نعتبر تعدادين (populations) منفصلين ذكر وأنثى. نستخدم \bar{S} للإشارة إلى الذكر المعرض للإصابة، S للأنثى وبالمثل لكل من R ، I فيكون لدينا النظام المناظر (SIRS) وهو

$$\frac{d\bar{S}}{dt} = -\bar{\beta}\bar{S}\bar{I} + \bar{\gamma}\bar{R} \quad , \quad \frac{d\bar{I}}{dt} = \bar{\beta}\bar{S}\bar{I} - \bar{v}\bar{I}$$

$$\frac{d\bar{R}}{dt} = \bar{v}\bar{I} - \bar{\gamma}\bar{R} \quad , \quad \frac{dS}{dt} = -\beta S\bar{I} + \gamma R$$

$$\frac{dI}{dt} = \beta S\bar{I} - vI \quad , \quad \frac{dR}{dt} = vI - \gamma R$$

وهذا النظام يكون بدرجة ما أصعب من السابق ويمكن بدون حذف مجموعة ولكن بإدخال المجموعة المصابة في القابلة للإصابة فيكون لدينا

$$\frac{d\bar{S}}{dt} = -\bar{\beta}\bar{S}\bar{I} + \bar{v}\bar{I} \quad , \quad \frac{d\bar{I}}{dt} = \bar{\beta}\bar{S}\bar{I} - \bar{v}\bar{I}$$

$$\frac{dS}{dt} = -\beta S \bar{I} + \nu I, \quad \frac{dI}{dt} = \beta S \bar{I} - \nu I$$

وبكتابة $N = S(t) + I(t)$ ، $\bar{N} = \bar{S}(t) + \bar{I}(t)$ لمجموع الذكور والانات
وباستخدام قانون الثبات فإننا ندرس النظام التفاضلى

$$\frac{d\bar{I}}{dt} = \bar{\beta}(\bar{N} - \bar{I})\bar{I} - \bar{\nu}\bar{I}$$

$$\frac{dI}{dt} = \beta(N - I)\bar{I} - \nu I \quad (4)$$

وهو نظام معاملات تفاضلية سبق دراسته فى اكثر من مثال على نفس الصورة.

ملحوظة (٤): اثبت وجود نقطتى لتزان هما $I = \bar{I} = 0$ بشرط

$$R_0 \bar{R}_0 = \left(\frac{N\phi}{\nu} \right) \left(\frac{\bar{N}\bar{\beta}}{\bar{\nu}} \right) > 1$$

وليساً أن

$$I = \frac{N\bar{N} - (\nu\bar{\nu}) / (\beta\bar{\beta})}{(\nu/\beta) + N}, \quad \bar{I} = \frac{N\bar{N} - (\nu\bar{\nu}) / (\beta\bar{\beta})}{\bar{\nu}/\beta + N}$$

وعلاوة على ذلك اثبت أن نقطة الاتزان الاولى غير مستقرة بينما الثانية مستقرة.

تمارين

١- لثبت أن حل النظام $\dot{x}_1 = -x_1, \dot{x}_2 = -2x_2$ والذي يحقق الشروط $x_1(0)=2, x_2(0)=4$ هو $x_1 = 2e^{-t}, x_2 = 4e^{-2t}$

استنتج وارسم المسار. ثم استخدم قاعدة السلسلة لإثبات حل آخر للنظام هو $[x_1(t+a), x_2(t+a)]$ ، ثابت a .

وهل المسار يمثل الحل $(x_1(t), x_2(t))$ وهو أيضا الحل $[x_1(t+a), x_2(t+a)]$.

٢- المعادلة للتيار I في دائرة كهربية تتكون من مصدر جهد (e) ، مكثف (C) وموصل (L) ومقاوم (R) موصل على التوالي

$$L \frac{d^2 I}{dt^2} + R \frac{dI}{dt} + \frac{I}{C} = \frac{de}{dt}$$

اكتب المعادلة المعطاه في صورة نظام مكون من معادلتين من الرتبة الأولى. وهل النظام ذاتي؟

٣- عين نقاط الاتزان للنظام الخطي

$$(i) \quad \dot{x}_1 = x_1 + x_2 - 2, \quad \dot{x}_2 = x_1 - x_2$$

$$(ii) \quad \dot{x}_1 = -(x_1 + x_2 + 1), \quad \dot{x}_2 = 2x_1 - x_2 + 5$$

$$(iii) \quad \dot{x}_1 = 3x_1 + x_2, \quad \dot{x}_2 = -x_1 + x_2$$

ثم ناقش استقرار كل نقاط الاتزان

٤- عين نقاط الاتزان للنظام

$$\frac{dx_1}{dt} = x_1^2 + x_2^2 - 1, \quad \frac{dx_2}{dt} = 2x_1 x_2$$

ثم ادرس اتزان هذه النقاط.

٥- عين النقاط الحرجة لكل من

$$(i) \quad \dot{x} = x, \dot{y} = 2x + 2y,$$

$$(ii) \quad \dot{x} = -x + 2y, \dot{y} = x - y$$

$$(iii) \dot{x} = -x, \dot{y} = x - y, \quad (iv) \dot{x} = -x + y, \dot{y} = 2x$$

٦- حدد السلوك التقاربي لحلول النظم التالية بجوار النقاط الحرجة وارسم المسارات المناظرة للنظام الخطي

$$(i) \dot{x} = 2\sin x + y \quad (ii) \dot{x} = -x - x^2 + xy$$

$$\dot{y} = \sin x - 3y \quad \dot{y} = -y + xy - y^2$$

$$(iii) \dot{x} = x + e^{-y} - 1, \dot{y} = -y - e^{-y} = 1$$

٧- معادلة الحركة لزنبرك مخمد هي

$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = 0$$

حيث m, c, k ثوابت موجبة بتحويل المعادلة إلى نظام، ناقش طبيعة واستقرار النقاط الحرجة.

٨- اثبت أن $(0, 0)$ ، $(2, 4)$ هي نقطتي لتزان للنظام

$$\dot{x} = 8x - y^2, \quad \dot{y} = -y + x^2$$

وعين نوع واستقرار نقطة الأصل من النظام الخطي للمناظر.

٩- عين نوع النقطة الحرجة $(0, 0)$ معتمدا على بارامتر حقيقي μ للنظام غير الخطي

$$\dot{x} = -2x - y + x^2, \quad \dot{y} = 4x + \mu y - y^2, \quad \mu \neq 2$$

١٠- ليكن (α, β) نقطة سكون (إتزان) للنظام

$$\frac{dx}{dt} = f(x, y), \quad \frac{dy}{dt} = g(x, y)$$

إذا كان $f^2 + g^2 \neq 0$ في جوار (α, β) اثبت أن النظام

$$\frac{dx}{dt} = \frac{rf}{\sqrt{f^2 + g^2}}, \quad \frac{dy}{dt} = \frac{rg}{\sqrt{f^2 + g^2}}$$

حيث $r = [(x - \alpha)^2 + (y - \beta)^2]^{1/2}$ ، له نقطة حرجة عند (α, β) . ثم طبق النتيجة على

$$\frac{dx}{dt} = \frac{1+x^2}{x^2+xy+y^2}, \quad \frac{dy}{dt} = \frac{1+y^2}{x^2+xy+y^2}$$

١١- ليكن $x(t)$ ، $y(t)$ يرمز لكثافة نوعين من الكائنات المبينة في نظام لوتكوفولتيرا $\dot{x} = ax - ax^2 - \beta xy$ ، $\dot{y} = cy - \gamma xy - \delta y^2$

اثبت انه إذا كان a, c سالبين فإن النظام يكون مستقرا تقريبا. أى أن كل من النوعين سوف يتضاءل إذا كانت الكثافة الابتدائية صغيرة. ثم لدرس باقى الحالات.

١٢- ثبت انه إذا كان $x(t), y(t), t_1 < t < t_2$ هو حل النظام $\dot{x} = f(x, y)$ ، $\dot{y} = g(x, y)$ فإن $x(t+c), y(t+c)$ لى ثابت c هو حل أيضا. وهذه الخاصية لا تتحقق عموما فى الانظمة غير الذاتية. ناقش ذلك إذا كان $\dot{x} = x$ ، $\dot{y} = \alpha x$

١٣- حدد نوع النقاط الحرجة ودرس استقرارها. لوجد حلها وارسم المسار

(i) $x_1' = -3x_1 + x_2$ ، $x_2' = 4x_1 - 2x_2$

(ii) $x_1' = x_1 + x_2$ ، $x_2' = -x_1 + 3x_2$

(iii) $x_1' = -x_1 + 2x_2$ ، $x_2' = -2x_1 - 5x_2$

(iv) $x_1' = -x_1$ ، $x_2' = -x_2$

(v) $x_1' = x_1 - 3x_2$ ، $x_2' = 3x_1 - 3x_2$

(vi) $x_1' = 2x_1 - x_2$ ، $x_2' = x_1 + 2x_2$

(vii) $x_1' = x_1 + 2x_2$ ، $x_2' = -x_1 + 5x_2$

(viii) $x_1' = 3x_1 - 2x_2$ ، $x_2' = 4x_1 - x_2$

(ix) $x_1' = x_1 + 3x_2$ ، $x_2' = -6x_1 + 5x_2$

$$(x) \quad x_1' = 3x_1 + x_2, \quad x_2' = -x_1 + x_2$$

$$(xi) \quad x'' + kx' = 0, \quad k > 0$$

١٤- ارسم خط الانعدام فى مستوى للطور xy وبين نقاط الاتزان وارسم اتجاهات الأسهم للنظم التالية

$$(i) \quad \frac{dx}{dt} = y^2 - x^2, \quad \frac{dy}{dt} = x - 1$$

$$(ii) \quad \frac{dx}{dt} = x(y^2 - y), \quad \frac{dy}{dt} = x - y$$

$$(iii) \quad \frac{dx}{dt} = x^2 + y, \quad \frac{dy}{dt} = -y$$

$$(v) \quad \frac{dx}{dt} = -xy, \quad \frac{dy}{dx} = (1+x)(1+y)$$

$$(vi) \quad \frac{dx}{dt} = -\frac{xy}{1+x} + x, \quad \frac{dy}{dx} = \frac{xy}{1+x} - y$$

$$(vii) \quad \frac{dx}{dt} = xy(1-x), \quad \frac{dy}{dx} = y(1 - \frac{y}{x})$$

الباب الخامس عشر

الحلول الدورية للمعادلات التفاضلية

Existence and nonexistence of periodic solution

١٥-١ مقدمة: سبق أن درسنا النظام الذاتي الذي على الصورة

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2), \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2) \quad (1)$$

وليكن (x_{1c}, x_{2c}) هي النقطة الحرجة وينقل الاحداثيات إليها فتكون نقطة الأصل هي النقطة الحرجة أي $f_1(0) = f_2(0) = 0$ وباستخدام متسلسلة تيلور لـ f_1 و f_2 نحصل على

$$\begin{aligned} f_1(x_1, x_2) &= x_1 \frac{\partial f_1}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial f_1}{\partial x_2} + \frac{1}{2} \left(x_1^2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_1^2} + 2x_1 x_2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_1 \partial x_2} + x_2^2 \frac{\partial^2 f_1}{\partial x_2^2} \right) + \dots \\ f_2(x_1, x_2) &= x_1 \frac{\partial f_2}{\partial x_1} + x_2 \frac{\partial f_2}{\partial x_2} + \frac{1}{2} \left(x_1^2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_1^2} + 2x_1 x_2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_1 \partial x_2} + x_2^2 \frac{\partial^2 f_2}{\partial x_2^2} \right) + \dots \end{aligned} \quad (2)$$

حيث حسبنا المشتقات عند $(0, 0)$. ويمكن كتابة هذه المعادلات (1)، (2) على الصورة

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + O(|x|^2) \quad (3)$$

$$\dot{x} = Df(0)x + O(|x|^2)$$

حيث عناصر مصفوفة الجاكوبي $Df(0)$ ثوابت ولنا أهمنا الحدود $O(|x|^2)$.
فيكون لدينا النظام الخطي

$$\dot{x} = Ax$$

حيث a_{ij} هي عناصر $DL(0)$ (أو عناصر A)

وفي هذا البند سوف نعطي الشروط اللازمة لوجود أو عدم وجود الحلول الدورية في مستوى الطور.

١٥-٢ دليل بوانكاريه: (Poincare' index)

ليكن C منحنى مغلق لملمس لا يمر بنقطة الاثران للنظام (1) وكل نقطة على C تربطها بزاوية ϕ معرفة بالعلاقة

$$\phi = \tan^{-1}(f_2/f_1) \quad (4)$$

وبالسير على C فإن ϕ تتغير باستمرار حتى تعود إلى نفس النقطة وتكون للزاوية ϕ تغيرت بالقيمة 2π .

ويعرف دليل بوانكاريه I بالعلاقة

$$I = \frac{1}{2\pi} \int_C d\phi = \frac{1}{2\pi} \int_C d(\tan^{-1}(f_2/f_1)) \quad (5)$$

ويكون التكامل في اتجاه عكس عقارب الساعة.

وحيث أن $d(\tan^{-1}x) = \left(\frac{1}{1+x^2}\right)dx$ فإن

$$\begin{aligned} d(\tan^{-1}(f_2/f_1)) &= \frac{1}{1+\left(\frac{f_2}{f_1}\right)^2} [f_1 df_2 - f_2 df_1] / f_1^2 \\ &= (f_1 df_2 - f_2 df_1) / (f_1^2 + f_2^2) \end{aligned}$$

وبالتعويض (5) نحصل على

$$I = \frac{1}{2\pi} \int_C (f_1 df_2 - f_2 df_1) / (f_1^2 + f_2^2) \quad (6)$$

حيث

$$df_i = \frac{\partial f_i}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial f_i}{\partial x_2} dx_2, \quad i = 1, 2$$

ويكون من الأسهل التعامل بالاحداثيات القطبية كما فى المثال التالى.

مثال: احسب دليل بوانكاريه المصاحب لدائرة للوحدة عند نقطة الأصل للنظام

$$\frac{dx_1}{dt} = 2x_1^2 - 1, \quad \frac{dx_2}{dt} = 2x_1x_2 \quad (7)$$

باستخدام الاحداثيات القطبية $x_1 = \cos \theta$ ، $x_2 = \sin \theta$ نجد أن

$$f_1 = 2x_1^2 - 1 = 2\cos^2 \theta - 1 = \cos 2\theta$$

$$f_2 = 2x_1x_2 = 2\sin \theta \cos \theta = \sin 2\theta$$

فإن

$$\phi = \tan^{-1} \left(\frac{\sin 2\theta}{\cos 2\theta} \right) = 2\theta$$

وبزيادة θ بالمقدار 2π (بالدوران على المنحنى C) فإن ϕ تزداد بمقدار 2π . ويمكن حساب df_1 ، df_2 فنجد أن

$$df_1 = -2\sin 2\theta d\theta, \quad df_2 = 2\cos 2\theta d\theta$$

بالتعويض فى (6) نجد أن $I = 2$

نظرية (١): (i) يكون الدليل $I = 0$ إذا كان النظام لا يحتوى على نقاط اتزان على أو داخل المنحنى C وأن f_1 ، f_2 لها مشتقات متصلة من الرتبة الأولى

(ii) إذا كان C_1 منحنى مغلق داخل C ولا توجد نقاط اتزان فى المنطقة المحصورة بين C ، C_1 ، فإن الدليل المصاحب للمنحنى C يساوى للدليل المصاحب للمنحنى C_1 .

وهذا يؤدى إلى أن الدليل لا يعتمد على C ولكن يعتمد على وجود نقاط الاتزان داخل C . ويستحسن أن ننص على قيم I للمصاحبة لنقط الاتزان.

- (iii) دليل العقدة، البؤرة أو المركز هو واحد لما دليل نقطة السرج هي 1 -
- (iv) إذا احاط C بنقاط إتران فإن دليل نقطة الإتران z هو I_r فإن الدليل I على C هو $I = \sum_{r=1}^n I_r$ أى أن الدليل جمعى (additive)

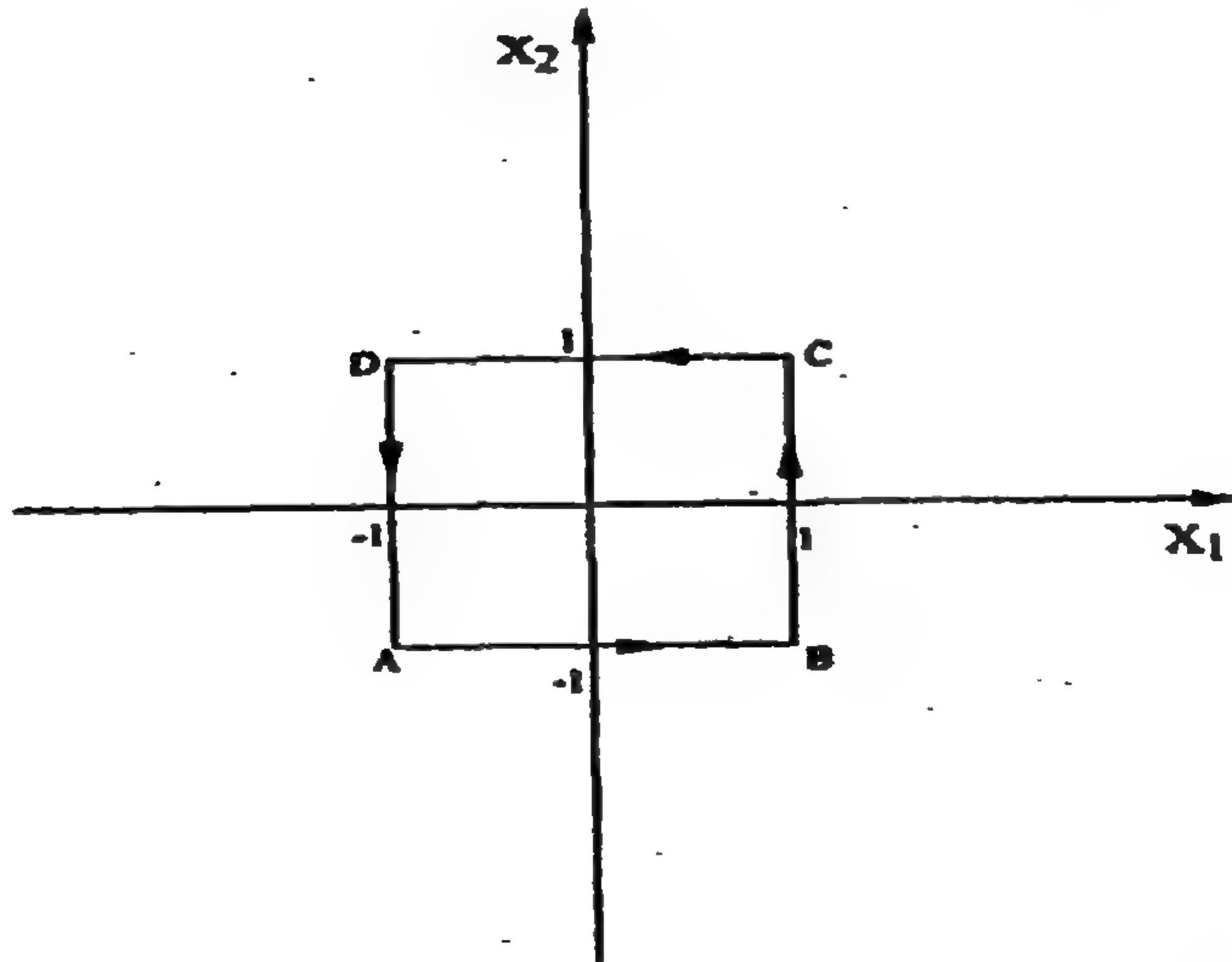
وبرهان هذه النظرية خارج نطاق الكتاب.

والآن نستنتج أنه إذا كان C مسار دورى، فإنه يجب أن يحتوى على نقطة إتران ويجب أن يكون دليلها واحد. وهذا الشرط ضرورى ولكن ليس كافياً. إذا كان الدليل لا يساوى 1 + ، فإن C لا يكون مساراً دورياً وهذا يمدنا بمعيار لمعرفة وجود الحل الدورى كما فى المثال التالى:

مثال (١): احسب دليل نقطة الإتران $(0, 0)$ للنظام

$$\frac{dx_1}{dt} = x_2^3, \quad \frac{dx_2}{dt} = x_1^3$$

الحل: نقطة الأصل هي نقطة الإتران الوحيدة. نختار C بأنه المربع الذى طول ٢ كما فى الشكل



وباستخدام العلاقة (6) نجد أن

$$I = \frac{1}{2\pi} \int_C 3(x_1^2 x_2^3 dx_1 - x_1^3 x_2^2 dx_2) / (x_1^6 + x_2^6)$$

بالتكامل عكس عقارب الساعة على AB ، BC ، CD ، DA . على AB يكون $x_2 = -1$ ، $dx_2 = 0$

$$\int_{-1}^1 \frac{-3x_1^2 dx_1}{1+x_1^6} = \int_{-1}^1 \frac{dy}{1+y^2} = \tan^{-1} y \Big|_{-1}^1 = -\pi/2$$

وبالمثل على BC ، CD ، DA كل منهم يساوى $-\pi/2$ وعلى ذلك فنجد أن

$$I = \frac{1}{2\pi} \left[-\frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} \right] = -1$$

وبذلك لا يحتوى النظام على حل دورى

١٥-٣- معيار بندكس النافى Bendixson's negative criterion

نظرية (١): إذا كان $\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2}$ لا تتغير إشارته فى منطقة D فى مستوى الطور فإن النظام

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2) , \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2) \quad (1)$$

لا يحتوى على مسار مغلق (حل دورى) فى هذه المنطقة.

البرهان: ليكن لدينا النظام

$$\frac{dx_1}{dt} = f_1(x_1, x_2) , \quad \frac{dx_2}{dt} = f_2(x_1, x_2) \quad (2)$$

و C منحنى مغلق فى D ، R هى المنطقة التى يحصرها C بداخله وبتطبيق نظرية جرين فى المستوى نجد أن

$$\int_C f_1(x_1, x_2) dx_2 - f_2(x_1, x_2) dx_1 = \int_R \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \right) ds$$

حيث ds عنصر المساحة، والتكامل الخطي مأخوذ في الاتجاه الموجب (عكس اتجاه عقارب الساعة). ليكن $x_1 = g_1(t)$ ، $x_2 = g_2(t)$ حلين يمثلان بارامتريا المنحنى C ، T هي دورة هذا الحل فيكون

$$\frac{\partial g_1}{\partial t} = f_1(g_1(t), g_2(t)) , \quad \frac{\partial g_2}{\partial t} = f_2(g_1(t), g_2(t))$$

وعلى C يكون لدينا

$$\begin{aligned} & \int_C f_1(x_1, x_2) dx_2 - f_2(x_1, x_2) dx_1 \\ &= \int_0^T f_1(g_1(t), g_2(t)) f_2(g_1(t), g_2(t)) - f_2(g_1(t), g_2(t)) f_1(g_1(t), g_2(t)) dt = 0 \\ &= \int_R \int \left(\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \right) ds = 0 \end{aligned}$$

وهذا التكامل الثنائي يساوى للصفر فقط إذا كان $\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2}$ يغير إشارته.

وهذا تناقض بالتالى لا يوجد منحنى مغلق C للنظام (1). وبهذا يتم البرهان.

مثال (١): أثبت ان النظام

$$\dot{x}_1 = -x_2 + x_1(1 - x_1^2 - x_2^2) , \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2(1 - x_1^2 - x_2^2) + k$$

حيث k ثابت له مسار مغلق وهو إما يحيط بنقطة الأصل أو يتقاطع مع الدائرة $x_1^2 + x_2^2 = 1/2$.

الحل: ليكن $\dot{x}_1 = f_1$ ، $\dot{x}_2 = f_2$

ويكون المقدار

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = 2 - 4(x_1^2 + x_2^2) \quad (1)$$

موجبا داخل الدائرة $x_1^2 + x_2^2 = 1/2$ وسالبا خارجها. وبالتالي أى منحنى مغلق لا يمكن ان يحتوى بالكامل فى منطقة بسيطة الترابط

$$\{x_1, x_2\} : x_1^2 + x_2^2 < 1/2\}$$

وعلى ذلك إذا وجد مسار مغلق فإنه إما أن يكون في المنطقة

$$\{x_1, x_2\} : x_1^2 + x_2^2 > 1/2\}$$

أو يتقاطع $x_1^2 + x_2^2 = 1/2$. إذا كان المسار المغلق محتوي في المنطقة

$$\{x_1, x_2\} : x_1^2 + x_2^2 > 1/2\}$$

فإنه يجب أن يحيط بنقطة الأصل وإلا أنه يحتوى منطقة لها إشارة ثابتة سالبة للمقدار (1).

مثال (٢): ليكن لدينا النظام

$$\frac{dx_1}{dt} = 2x_1 + x_2 + x_1^3, \quad \frac{dx_2}{dt} = 3x_1 - x_2 + x_2^3$$

وعلى ذلك نجد أن

$$f_1 = 3x_1 + x_2 + x_1^3, \quad f_2 = 3x_1 - x_2 + x_2^3$$

وبالتالي

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = 3(x_1^2 + x_2^2) + 1$$

وهذا التعبير دائما موجبا خلال المنطقة D في المستوى x_1, x_2 . وبالتالي طبقا لنظرية بندكس النافيه لا يكون لهذا النظام مسار مغلق داخل المنطقة (أي لا يحتوى على نواثر نهاية وبالتالي لا يحتوى على طول دورية)

١٥-٤ معيار ديولك Dulac's Criterion

إذا كانت الدالة $\rho(x_1, x_2)$ قابلة للاشتقاق باستمرار وأن

$$\frac{\partial}{\partial x_1}(\rho f_1) + \frac{\partial}{\partial x_2}(\rho f_2) \neq 0$$

لها إشارة واحدة في منطقة بسيطة الترابط (المنحنى مغلق ولا يتقاطع مع نفسه وليس فيه فجوات) فإن النظام

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2) \quad , \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2) \quad (1)$$

ليس له مسار دورى فى هذه المنطقة.

ملحوظة (١): إذا كان $\rho = 1$ فنحصل على معيار بندكسون.

مثال (١): أثبت أنه ليس للنظام

$$\dot{x}_1 = x_1(1 - x_1 - \beta_2 x_2)$$

$$\dot{x}_2 = \alpha x_2(1 - x_2 - \beta_1 x_1)$$

حلا دوريا.

الحل: نلاحظ أن

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = (1 - 2x_1 - \beta_2 x_2) + (\alpha - 2\alpha x_2 - \alpha\beta_1 x_1)$$

$$= (1 + \alpha) - [x_1(2 + \alpha\beta_1) + x_2(2\alpha + \beta_2)]$$

لأنحصل على إجابة شافية عن إشارة $\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2}$ أى يفشل معيار بندكس ولكن باستخدام معيار ديولك مع $\rho = 1/x_1 x_2$ يكون لدينا

$$\frac{\partial}{\partial x}(\rho f_1) + \frac{\partial}{\partial x_2}(\rho f_2) = -\left(\frac{1}{x_2} + \frac{\alpha}{x_1}\right)$$

للميتان x_1, x_2 موجبتان فى الربع الأول (ما عدا نقطة الأصل حيث ρ دالة تكون عندها شاذة) فإن إشارة $\frac{\partial}{\partial x}(\rho f_1) + \frac{\partial}{\partial x_2}(\rho f_2)$ دائما سالبة وبالتالي لا يكون للنظام حل دورى وعلى ذلك يكون نقطة الأصل غير مستقرة.

النظرية التالية تعطى الضمان لوجود مسار مغلق (حل دورى).

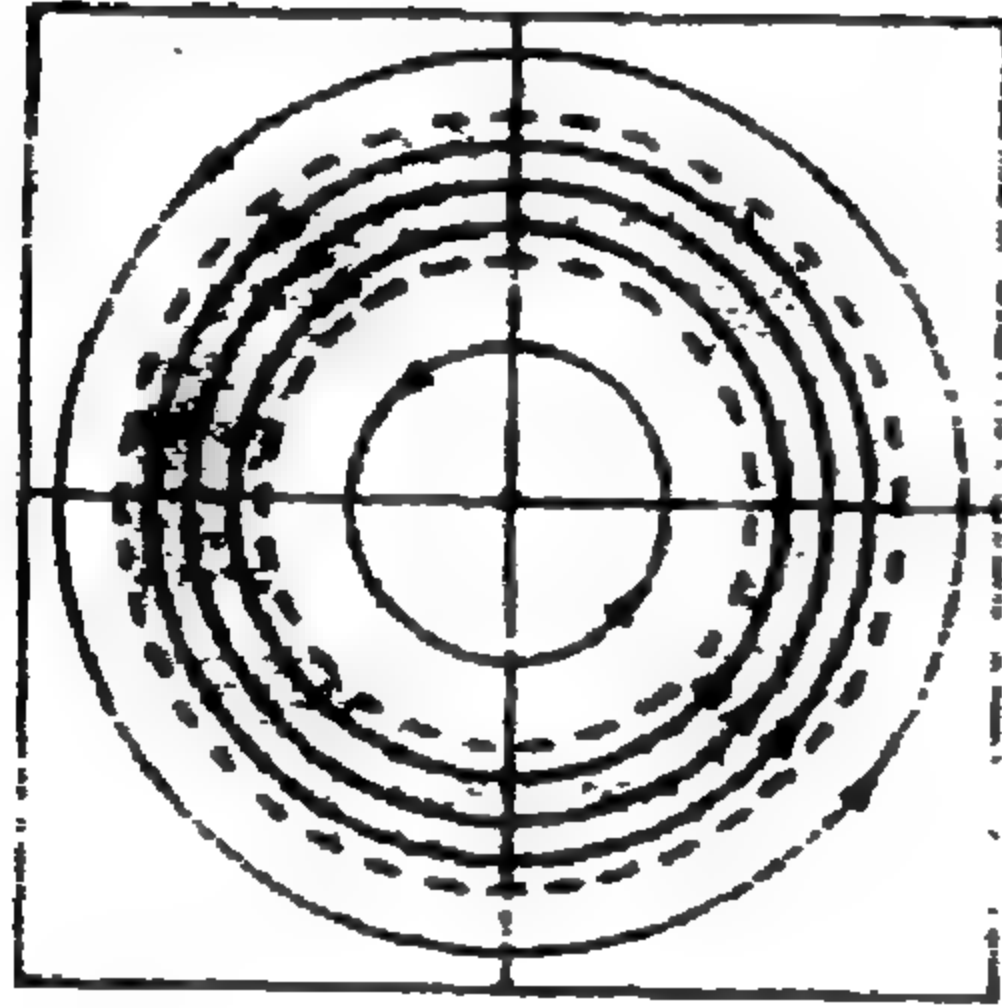
نظرية بواتكيري ويندكسون: إذا كان كل من f_1, f_2 فى (1) لها مشتقات جزئية متصلة فى D فى المستوى $x_1 x_2$ وليكن D_1 داخل نطاق D المحدود. ليكن R هى المنطقة المكونة من D_1 وحوافها (boundary) ونفترض أن النظام (1) ليس له نقطة لتران فى R . إذا كان $C [= (x_1(t), x_2(t))]$ هو المسار

للنظام ويقع في R لبعض t_0 ويبقى في R لجميع قيم $t \geq t_0$. فإن إما C مسار مغلق أو يدور لولبيا في اتجاه مسار مغلق عندما $t \rightarrow \infty$. في كلتا الحالتين يكون للنظام حل دوري.

تعريف (١): دائرة النهاية Limit cycle

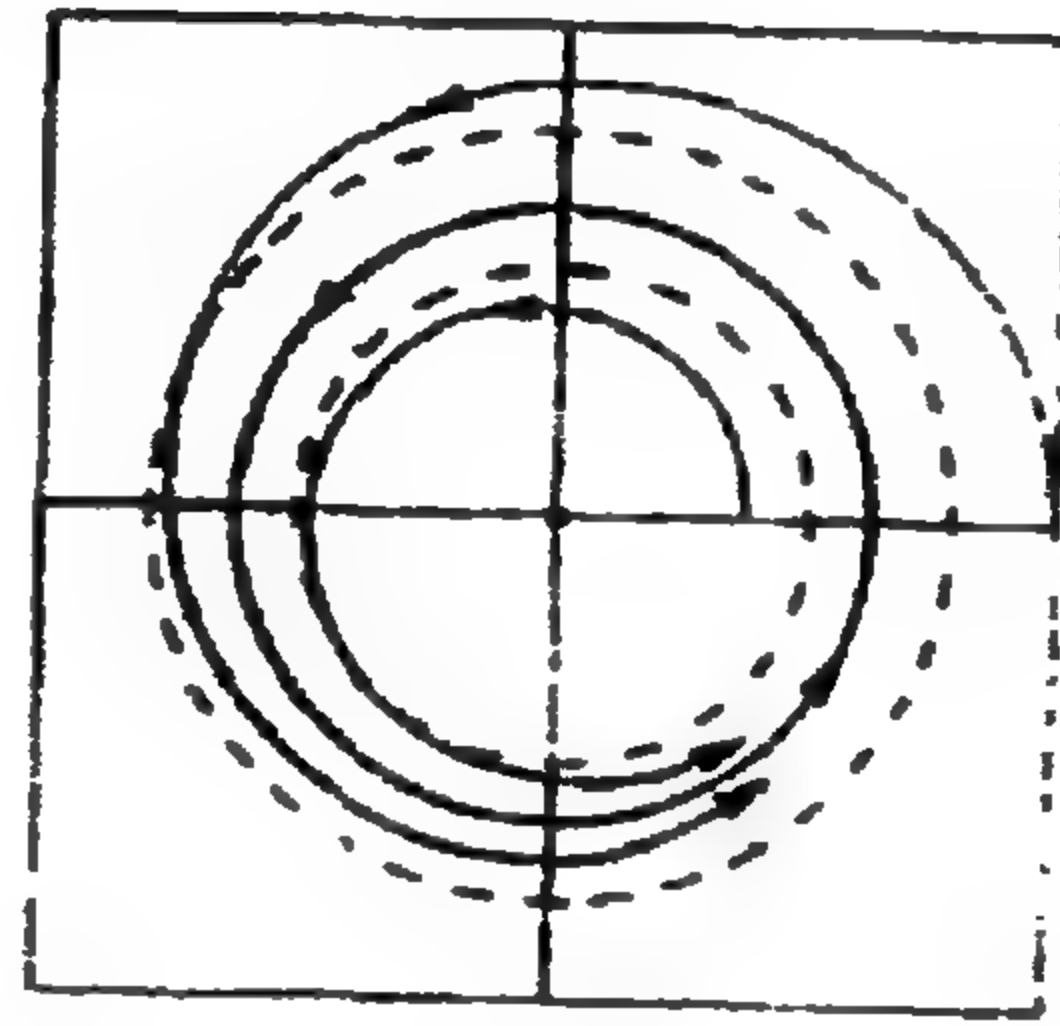
يسمى أي مسار مغلق C في مستوى الطور بدائرة النهاية إذا كانت معزولة عن أي مسارات أخرى مغلقة وبعبارة أخرى إذا كان يوجد جوار أنبوبي (tubular) في جوار C الذي لا يحتوي على مسارات أخرى مغلقة.

هذا التعريف يمكننا بمقارنة دائرة النهاية مع المركز كما في الشكل (١)



(a)

شكل (١)



(b)

شكل (ب)

ويكون من السهل تكوين امثلة عن دائرة للوحدة في الاحداثيات القطبية.

مثال (٢): اثبت ان النظام

$$\dot{x}_1 = -x_2 + x_1[1 - (x_1^2 + x_2^2)^{1/2}]$$

$$\dot{x}_2 = -x_1 + x_2[1 - (x_1^2 + x_2^2)^{1/2}]$$

$$x^2 + x^2 = 1 \quad \text{له دائرة للنهاية}$$

الحل: باستخدام الاحداثيات القطبية نجد ان

$$\dot{r} = r(1-r), \quad \dot{\theta} = 1$$

من الواضح أن حل هذه النظام هو $r=1, \theta=t$ يعطى مساراً مغلقاً يتكون من الدائرة $x^2+y^2=1$ تعبر في عكس اتجاه عقارب الساعة بسرعه زاوية ثابتة $\dot{\theta}=1$. عندما تكون $0<r<1$ فإن \dot{r} تكون موجبة وتكدر المسارات في هذه المنطقة لولبيا للخارج ($\dot{\theta}=1$) في اتجاه $r=1$. وعندما $r>1$ يكون $\dot{r}<1$ وتكدر المسارات لولبيا إلى الداخل مع زيادة t . وتكون صورة الطور (phase portrait) مكافئاً كيفياً كما للتي مع دائرة النهاية $x^2+y^2=1$ شكل (ب)

ملحوظة (٢): لاتسلك دوائر الوحدة بنفس الطريقة كما في المثال السابق. يوجد ثلاثة أنواع

(أ) دائرة وحدة مستقرة (جاذبة attracting) حيث تكدر المسارات لولبيا إلى مسار مغلق من الناحيتين عندما $t \rightarrow \infty$ كما في شكل (ب)

(ب) دائرة وحدة غير مستقرة (طاردة repelling) حيث تكدر المسارات لولبيا بعيداً عن المسار المغلق من الجهتين عندما $t \rightarrow \infty$.

(جـ) دائرة وحدة شبه مستقرة (semi-stable) حيث تكدر المسارات لولبيا للداخل في اتجاه المسار المغلق من جانب وتكدر لولبيا إلى الخارج من الجانب الآخر من المسار المغلق.

مثال (٣): أوجد دوائر النهاية للنظم التالية

$$(i) \dot{r} = r(r-1)(r-2), \quad \dot{\theta} = 1$$

$$(ii) \dot{r} = r(r-1)^2, \quad \dot{\theta} = 1$$

الحل: (i) تعطى المسارات بالعلاقة

$$r(t)=1, \quad \theta=t \quad \text{وكذلك} \quad r=2, \quad \theta=t$$

وعلاوة على ذلك

$$\dot{r} \begin{cases} >0 & , \quad 0 < r < 1 \\ <0 & , \quad 1 < r < 2 \\ >0 & , \quad r > 2 \end{cases}$$

ومن ذلك نرى أن لدينا دائرتا نهاية دائرية أحدهما مستقرة ($r = 1$) والآخرى غير مستقرة ($r = 2$).

(ii) النظام له دائرة نهاية دائرية واحدة نصف قطرها 1. وحيث أن $r > 0$ عندما يكون $0 < r < 1$ ، فإن دائرة الوحدة تكون شبه مستقرة.

ملحوظة (٣): دائرة النهاية ليست دائمة (circular) ولا تكشف دائماً بالتحويل إلى الاحداثيات القطبية. ومثال ذلك معادلة فان دير بول

$$\ddot{x} - \dot{x}(1-x^2) + x = 0$$

ونأخذ صورة النظام

$$\dot{x}_1 = x_2 , \quad \dot{x}_2 = x_2(1-x_2^2) - x_1$$

وباستخدام الاحداثيات القطبية نجد أن

$$\dot{r} = r \sin^2 \theta (1 - r^2 \cos^2 \theta)$$

$$\dot{\theta} = -1 + \cos \theta \sin \theta (1 - r^2 \cos^2 \theta)$$

وهذه المعادلات لا تبين طبيعة صورة الطور الذى يحتوى على دائرة وحدة جاذبة. وعموماً مسألة إستبيلان دوائر النهاية فى النظم غير الخطية هى من المسائل العويصة ولذلك لجأ الباحثون إلى نظرية بوانكاريه بندكسن كما بينا سابقاً.

ملحوظة (٤): تسمى عائلة الحلول الدورية المتوازية (مثل ذات المراكز الخطية) بدائرة النهاية لأن المسارات المجاورة تبقى على مسافات ثابتة ولا تتقارب إليها.

تعريف (٢): ليكن لدينا النظام $\dot{x} = F(x)$ له المسار ϕ ، تسمى المجموعة الجزئية $D \subset R$ بأنها موجبة لا تغيرية للنظام إذا كان لكل $x_0 \in D$ يبقى المسار $\phi(x_0)$ فى D لجميع قيم t الموجبة.

ملحوظة (٥): إذا كانت المنطقة D مغلقة، محدودة وهى فئة موجبة لا تغيرية للنظام ولا توجد نقاط اتزان فى D فإنه يجب أن يوجد دائرة نهاية فى D .

نظرية (٢): نفترض أن المسار $\phi(x_0)$ للنظام $\dot{x} = f(x)$ محتوئ في منطقة محدودة D من مستوى الطور $(t \geq 0)$ فإنه عندما $t \rightarrow \infty$ فالنقاط $\phi_t(x_0)$ يجب إما

(i) تؤول إلى نقطة الاتزان، أو

(ii) تدور لولبيا في اتجاه دائرة للنهية للنظام

مثال (٤): أثبت أن النظام

$$\ddot{x} - \dot{x}(1 - 3x^2 - 2\dot{x}^2) + x = 0$$

له دائرة نهية

الحل: النظام للمناظر للمعادلة التفاضلية هو

$$\dot{x} = x_1, \quad \dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = -x_1 + x_2(1 - 3x_1^2 - 2x_2^2)$$

وباستخدام الاحداثيات القطبية نحصل على

$$\dot{r} = r \sin^2 \theta (1 - 3r^2 \cos^2 \theta - 2r^2 \sin^2 \theta) \quad (أ)$$

$$\dot{\theta} = -1 + \frac{1}{2} \sin 2\theta (1 - 3r^2 \cos^2 \theta - 2r^2 \sin^2 \theta) \quad (ب)$$

(i) نلاحظ أن (أ) مع $r = 1/2$ تعطى

$$\dot{r} = \frac{1}{4} \sin^2 \theta (1 - \frac{1}{2} \cos^2 \theta) \geq 0$$

مع التساوى فقط عند $\theta = 0$ أو π . وبالتالي $\{r | r > \frac{1}{2}\}$ موجب لا تغيرية

(positively invariant)

(ii) من المعادلة (أ) نجد أن

$$\dot{r} \leq r \sin^2 \theta (1 + 2r^2) \leq 0$$

وبالتالى عن $r = \frac{1}{\sqrt{2}}$ تكون $\dot{r} \leq 0$ ويكون التساوى فقط عندما $\theta = 0, \pi$

وعلى ذلك تكون $\{x | r < \frac{1}{\sqrt{2}}\}$ موجبة لا تغيرية.

من (i)، (ii) نرى أن المنطقة الحلقية $\{x | \frac{1}{2} < r < \frac{1}{\sqrt{2}}\}$ تكون موجبة لا تغيره، وحيث أن نقطة الأصل نقطة لتران فإنه يوجد دائرة نهاية فى المنطقة الحلقية.

ملحوظة (٤): إذا وجد مسار مغلق فى R ، فإن هذا المسار المغلق يجب أن يحتوى على نقطة لتران دليلها 1 وأن نقطة الأتران هذه لا يمكن أن تكون فى R . فبلى ذلك أن R ليست منطقة بسيطة الترابط أى أنها يجب أن تحتوى على ثقب.

والمثال التالى يوضح ذلك.

مثال (٥): ثبت أن للنظام

$$\dot{x}_1 = -x_2 + x_1(1 - x_1^2 - x_2^2), \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2(1 - x_1^2 - x_2^2)$$

حلا دوريا.

الحل: نقطة الأصل هى نقطة الأتران الوحيدة وباستخدام الاحداثيات القطبية فإن للنظام المعطى يؤول إلى

$$\dot{r} = r(1 - r^2), \quad \dot{\theta} = 1 \quad (4)$$

اعتبر المنطقة R محاطة بالدائرتين $r = \varepsilon (< 1)$ ، $r = K (> 1)$. ولا توجد نقاط لتران داخل R . إذا كان $r < 1$ فإننا نستنتج من (4) أن r تزداد مع الزمن وأن أى مسار يبدأ بالقرب من $r = \varepsilon$ يتحرك بعيداً عن الدائرة. إذا كان $r > 1$ ، فإن r تتناقص مع الزمن وأن أى مسار بجوار $r = K$ يتحرك بعيداً عنه. وبالتالي أى مسار الذى يبدأ فى R يبقى فى R ومن نظرية بوانكاريه بنكس، يوجد مسار مغلق للنظام فى R .

ويكون حل النظام (4)

$$r^2 = r_0^2 / [r_0^2 + (1 - r_0^2)e^{-2t}], \quad \theta = \theta_0 - t$$

حيث r_0 ، θ_0 قيم ابتدائية للكميتين r ، θ على الترتيب. ودائرة النهاية المسار المغلق هي للدائرة $r=1$. إذا كان $r_0 < 1$ فإن المسار يدور لولبيا للخارج إلى $r=1$ وإذا كان $r_0 > 1$ فإن المسار يدور لولبيا للدخل إلى $r=1$ التي تسمى بدائرة النهاية ($r=1$) وهي تحيط بنقطة الأصل التي هي مركز مع الدليل 1.

نلاحظ أن R لا تحتوي نقطة الأصل. وإذا طبقا معيار بندكسن نحصل على

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = 2[1 - 2(x_1^2 + x_2^2)]$$

وفي المنطقة R ، المقدار $\left(\frac{\partial f_1}{\partial x_1} + \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \right)$ تتغير إشارته ونستنتج أنه يوجد إمكانية وجود مسار مغلق ولكن لا يضمن وجوده. ونظرية بوانكاريه بندكسن تؤكد وجود الحل الدورى.

مثال (٦): ناقش إمكانية وجود حل دورى للمعادلة

$$\ddot{x} - \mu(1-x^2)\dot{x} + x = 0$$

حيث μ ثابت موجب.

الحل: يمكن كتابة المعادلة للمعطاه على الصورة

$$x_1 = x, \quad \dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = -x_1 + \mu(1-x_1^2)x_2$$

نلاحظ أن نقطة الأصل هي نقطة الإتران الوحيدة ويجوار هذه النقطة يكون النظام الخطى المناظر

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & \mu \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

ويكون جذرا المعادلة المساعدة

$$\lambda_{1,2} = [\mu \pm \sqrt{\mu^2 - 4}] / 2$$

وتكون نقطة الأصل غير مستقرة لوليا إذا كان $0 < \mu < 2$ وتكون عقدة غير مستقرة إذا كان $\mu \geq 2$. نلاحظ أنه إذا كانت $\mu = 0$ فتكون نقطة الأصل مركز ويكون الحل دوريا ولتطبيق نظرية بندكس، نحسب

$$\frac{\partial}{\partial x_1}(x_2) + \frac{\partial}{\partial x_2}(-x_1 + \mu(1-x_1^2)) = \mu(1-x_1^2)$$

وحيث أن $(1-x_1^2)$ يمكن أن تغير لشارتها فهذا يعني أن وجود حل دورى ممكن. ولتأكيد هذا الوجود نطبق نظرية بوانكاريه - بندكس. وبالتحويل إلى الاحداثيات القطبية نجد أن النظام (4) يؤول إلى

$$\begin{aligned} \dot{r} &= \mu(1-r^2 \cos^2 \theta) r \sin^2 \theta, \\ \dot{\theta} &= -1 + \mu(1-r^2 \cos^2 \theta) \sin \theta \cos \theta \end{aligned} \quad (9)$$

ونعتبر المنطقة R محصورة بالدوائر $r = \varepsilon (< 1)$ ، $r = K (K > 1)$ وبالقرب من الدائرة $r = \varepsilon$ ، \dot{r} موجبة أو صفر (على المحور $\theta = 0, \pi$) ولأن الحل الذى يبدأ قريبا من $r = \varepsilon$ يبتعد عن الدائرة بينما بالقرب من الدائرة $r = K$ ، \dot{r} تكون سالبة ما عدا على المحور $\theta = 0, \frac{\pi}{2}, \pi = \frac{3\pi}{2}$ وعلى $\theta = 0, \pi$ تكون \dot{r} صفر ولكن على $\theta = \frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}$ تكون \dot{r} موجبة. وبالمسارات التى تبدأ بالقرب من $r = K$ تتحرك إلى الداخل فى R ما عدا على $\theta = \frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}$ حيث أنها تبتعد عن R . لهذا الاختيار للمنطقة R لا يمكن تطبيق نظرية بوانكاريه - بندكس. وتوجد نظرية أخرى لاثبات وجود حل دورى لهذه المعادلة وهى.

نظرية (٣): يكون للمعادلة التفاضلية

$$\ddot{x} + f(x)\dot{x} + g(x) = 0 \quad (\text{معادلة لينارد})$$

حلا دوريا وحيد إذا كان

$$(i) \quad f, g \text{ متصلتان} \quad (ii) \quad F(x) = \int_0^x f(\xi) d\xi \text{ دالة فردية}$$

$$(iii) \quad F(x) = 0 \text{ عند } x = 0, \quad x = \pm a$$

$$(iv) \quad F(x) \rightarrow \infty \quad \text{باطراد لكل } x > a$$

$$(v) \quad g(x) \text{ دالة فردية } g(x) > 0 \text{ لكل } x > 0$$

١٥-٥ نظرية فلوكتيه Floquet's Theorem

ليكن لدينا النظام الخطي غير الذاتي

$$\dot{\underline{x}} = A(t)\underline{x} \quad (1)$$

حيث $A(t)$ مصفوفة $n \times n$ وعناصرها دوال متصلة في T سوف نحدد تحت أى شروط يكون للنظام حل دورى إذا كانت $A(t)$ مصفوفة دورية (أى كل عناصرها دوال دورية) وقبل دراسة ذلك سوف ندرس معادلة خطية من الرتبة الأولى ونعتبر باختصار حل النظم الخطية المعادلات التفاضلية.

مثال (١): لوجد الحل للدورى للمعادلات التالية:

$$(i) \quad \dot{x} = (\tan t)x, \quad (ii) \quad \dot{x} = (\cos^2 t)x$$

الحل:

(i) يمكن كتابة المعادلة (1) على الصورة

$$\frac{d}{dt}(x \cos t) = 0$$

ويكون حلها

$$x \cos t = c_0 \Rightarrow x = c_0 \sec t, \quad c_0 \text{ ثابت}$$

وهذا الحل دورى

(ii) يمكن كتابتها على الصورة

$$\frac{dx}{x} = \cos^2 t \, dt \Rightarrow x = c_0 \exp \left[\frac{t}{2} + \frac{\sin 2t}{4} \right]$$

حيث c_0 ثابت. نلاحظ أن الحل ليس دورياً

ملحوظة (١): ليس من الضروري أن يكون للمعادلة التفاضلية ذات المعاملات الدورية حلاً دورياً.

ليكن $\underline{\phi}$ حلاً للنظام (1) وبالتالي فإن

$$\underline{\phi}'_i = A \underline{\phi}_i \quad (2)$$

حيث المتجه $\underline{\phi}_i$ له n من العناصر $\{\phi_{i1}, \phi_{i2}, \dots, \phi_{in}\}$ ويوجد n من المتجهات $\underline{\phi}_i$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ التي تحقق للمعادلة (2) فإذا كانت هذه المتجهات مستقلة خطياً فإن الحل العام \underline{x} للمعادلة (1) تعطى على الصورة

$$\underline{x} = \sum_{i=1}^n c_i \underline{\phi}_i$$

حيث c_i ثوابت

تسمى الحلول $\underline{\phi}_i$ بالحلول الأساسية وتسمى للمصفوفة

$$\Phi = [\underline{\phi}_1 \quad \underline{\phi}_2 \quad \dots \quad \underline{\phi}_n] = \begin{bmatrix} \underline{\phi}_{11} & \underline{\phi}_{12} & \dots & \underline{\phi}_{1n} \\ \underline{\phi}_{21} & \underline{\phi}_{22} & \dots & \underline{\phi}_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \underline{\phi}_{n1} & \underline{\phi}_{n2} & \dots & \underline{\phi}_{nn} \end{bmatrix}$$

بالمصفوفة الأساسية ويسمى $|\Phi|$ بالرونسكى W .

ويلاحظ أن

$$\dot{\Phi} = A \Phi \quad (3)$$

ويكون الحل العام للنظام (1) هو

$$\underline{x} = \Phi \underline{c} \quad (4)$$

حيث \underline{c} متجه ثابت. بافتراض أن الشروط الابتدائية هي $\underline{x}(0) = \underline{x}_0$

ويكون لدينا من المعادلة (4)

$$\underline{c} = [\Phi(0)]^{-1} \underline{x}_0$$

ويكون الحل العام

$$\underline{x} = \Phi(t)[\Phi(0)]^{-1} \underline{x}_0 \quad (5)$$

والعلاقة بين $W(t), W(0)$ هي

$$W(t) = W(0) \exp\left[\int_0^t \text{tr} A(s) ds\right] \quad (6)$$

المعادلة (6) هي صيغة ليوفيل (Liouville) السابق شرحها

ملحوظة (٢): إذا كان $\underline{\phi}_1, \underline{\phi}_2$ حلين أساسيين للنظام (1) فإنه

$\underline{\phi}_1, (\alpha_1 \underline{\phi}_1 + \alpha_2 \underline{\phi}_2)$ يكون حلا أيضا للنظام (1) حيث α_1, α_2 ثابتان.

إذا كان Φ_1, Φ_2 مصفوفتين أساسيتين للنظام (1) فإن

$$\Phi_1(t) = \Phi_2(t) \underline{C} \quad (7)$$

حيث \underline{C} مصفوفة ثابتة غير شاذة.

العلاقة (٧) تنتج من كون Φ_2 هي تركيبة خطية من Φ_1 .

والآن يمكن أن نتص ونبرهن نظرية فلوكية

نظرية (١): نظرية فلوكية

إذا كانت $A(t)$ في (1) مصفوفة دورية لها الدورة T (أي $A(t+T) = A(t)$) فإنه يوجد على الأقل حل واحد $\underline{x}(t)$ بحيث

$$\underline{x}(t+T) = \lambda \underline{x}(t) \quad (8)$$

حيث λ ثابت

للبرهان: ليكن $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام (1). وحيث أن $A(t+T) = A(t)$ ، $\Phi(t+T)$ تحقق (1) فإن $\Phi(t+T)$ تكون مصفوفة غير شاذة وبذلك يكون $\Phi(t+T)$ حل أساسي للنظام (1) وعلى ذلك

$$\Phi(t+T) = \Phi(t) \underline{C}, \quad |\Phi(t+T)| \neq 0 \quad (9)$$

ليكن λ, ν هما القيمة الذاتية والمتجه الذاتي للمناظر للمصفوفة \underline{C} . فيكون من التعريف

$$C\underline{v} = \lambda\underline{v} \quad (10)$$

ليكن الحل $\underline{x}(t)$ معطى بالعلاقة

$$\underline{x}(t) = \Phi\underline{v}$$

فبعد الزمن $t+T$ يكون لدينا

$$\begin{aligned} \underline{x}(t+T) &= \Phi(t+T)\underline{v} = \Phi(t)C\underline{v} \\ &= \Phi(t)\lambda\underline{v} = \lambda\Phi(t)\underline{v} = \lambda\underline{x}(t) \end{aligned}$$

وبهذا يتم البرهان.

عموما المصفوفة C لها القيم الذاتية $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ وهذه القيم الذاتية تكون هي المضاريب (multipliers) الذاتية للنظام ويمكن كتابة

$$\lambda_s = \exp(r_s T), s = 1, 2, \dots, n \quad (11)$$

الأعداد r_s هي المضاريب الذاتية أو الأسس الذاتية (characteristic exponent) للنظام (1) نلاحظ أن $\exp(2\pi i)$ يساوى واحد ويلى ذلك أن λ_s تعيين إلى $2\pi i / T$.

ملحوظة (3): النظام (1) مع $A(t)$ التى لها الدورة T يكون له حل دوري إذا فقط إذا كان λ_s يساوى واحد (أو أحد r_s يساوى الصفر). إذا كان λ_s يساوى -1 يكون لدينا حلا دوريا له الدورة $2T$.

لتطبيق نظرية فلوكيه يجب معرفة Φ لكى نحدد C وهذا ليس ممكنا دائما. ومن النقاش السابق يكون لدينا

$$W(t) = W(0) \det C$$

$$\det C = \exp \int_0^T \text{tr} A(s) ds$$

وحاصل ضرب $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ يعطى بالعلاقة

$$\lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n = \det C = \exp \int_0^T \text{tr} A(s) ds \quad (12)$$

وهذه المعادلة الأخيرة تكون مفيدة إذا كان أحد القيم الذاتية يساوى واحد.
نظرية (٢): للنظام $\dot{x} = A(t)x$ حيث $A(t+T) = A(t)$ ، ليكن الأعداد المميزة $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ فإن

$$\lambda_1 \lambda_2, \dots, \lambda_n = \exp\left(\int_0^T \text{tr } A(s) ds\right)$$

لنخبر في الاعتبار الأعداد المميزة المكررة.

البرهان: ليكن $\Psi(t)$ المصفوفة الأساسية للنظام حيث $\Psi(0) = I$ وحيث أن من نظرية فلوكيه $\Psi(t) = \Psi(0)E = E$. ونعرف أن الأعداد المميزة λ_i هي القيم الذاتية للمصفوفة E ، أي

$$\det[E - \lambda I] = 0. \quad (A)$$

وهي كثيرة حدود من درجة n ويكون حاصل ضرب الجذور يساوى الحد الثابت أى يساوى للقيمة الناتجة من وضع $\lambda = 0$ فى المعادلة (A)، أى أن

$$\lambda_1 \lambda_2, \dots, \lambda_n = \det(E) = \det \Psi(T) = W(T)$$

وعلى ذلك يكون لدينا

$$W(t) = W(0) = \int_0^T \text{tr } A(s) ds,$$

مثال (٢): لوجد للمصفوفة الأساسية للنظام

$$\dot{x} = Ax, \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & \frac{\cos t + \sin t}{2 + \sin t - \cos t} \end{bmatrix} \quad (13)$$

ثم حدد القيم الذاتية - الأسس الذاتية - وجود الحلول الدورية.

الحل: تكون المعادلة بالنسبة إلى x_2 هي

$$\frac{dx_2}{dt} = \left[\frac{\cos t + \sin t}{2 + \sin t - \cos t} \right] x_2 \Rightarrow \frac{dx_2}{x_2} = \left(\frac{\cos t + \sin t}{2 + \sin t - \cos t} \right) dt$$

ومن هنا نجد أن

$$x_2 = c_1 (2 + \sin t - \cos t)$$

حيث c_1 ثابت ويكون معادلة x_1 هي

$$\frac{dx_1}{dt} = x_1 + x_2 = x_1 + c_1 (2 + \sin t - \cos t)$$

ويكون حلها هو

$$x_1 = -c_1 (2 + \sin t) + c_2 e^t$$

حيث c_2 ثابت. وتكون المصفوفة الأساسية

$$\Phi = \begin{bmatrix} -(2 + \sin t) & e^t \\ 2 + \sin t - \cos t & 0 \end{bmatrix}$$

ومصفوفة المعاملات A لها للدورة 2π . نوجد قيم $\Phi(2\pi), \Phi(0)$ وهما

$$\Phi(0) = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \Phi(2\pi) = \begin{bmatrix} -2 & e^{2\pi} \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

فيكون المصفوفة الثابتة C هي

$$C = [\Phi(0)]^{-1} \Phi(2\pi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{2\pi} \end{bmatrix}$$

والقيم الذاتية لها تعطى بالعلاقة

$$\begin{bmatrix} i - \lambda & 0 \\ 0 & e^{2\pi} - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

وهي $\lambda_1 = 1$ ، $\lambda_2 = e^{2\pi}$ وتكون الأسس الذاتية هي $1, 0$. وحيث أن أحد القيم الذاتية يساوى واحد (مناظر للأس الذاتى صفر) فإنه يكون للنظام حل دورى. والحل الدورى طبقاً لكون $c_1 \neq 0$ ، $c_2 = 0$ وهو على الصورة.

$$\underline{\phi}_1 = \begin{bmatrix} -(2 + \sin t) \\ 2 + \sin t - \cos t \end{bmatrix}$$

مثال (٢): إدرس معادلة هيلز (Hill's)

نعتبر المعادلة التفاضلية

$$\ddot{x} + p(t)x = 0 \quad (14)$$

حيث p دالة دورية لها للدورة π . نختار المصفوفة الأساسية $\Phi(t)$ بحيث أن

$$\Phi(0) = I \quad (15)$$

حيث I مصفوفة الوحدة. ماهي الشروط على $\Phi(\pi)$ بحيث يكون للمعادلة (14) حلاً دورياً؟

ملحوظة (٤): معادلة هيلز (23) تحدث عادة في الاهتزازات والدوائر الكهربائية أما في معادلة ماثيو (Mathieu) تكون فيها $p(t) = \delta + \epsilon \cos 2t$ حيث δ, ϵ ثوابت

للحل: يمكن كتابة (14) على صورة نظام

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -p & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \quad \dot{\underline{x}} = A \underline{x} \quad (16)$$

حيث $x_1 = x$ ، $x_2 = \dot{x}_1$ نعلم أن

$$\underline{C} = \Phi^{-1}(t) \Phi(t+T)$$

وعند $T = \pi$ ، $t = 0$ يكون

$$C = I \Phi(\pi) = \Phi(\pi)$$

وعلى ذلك نحصل على القيم الذاتية للمصفوفة C من

$$\begin{bmatrix} \Phi_{11}(\pi) - \lambda & \Phi_{12}(\pi) \\ \Phi_{21}(\pi) & \Phi_{22}(\pi) - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 - [\Phi_{11}(\pi) + \Phi_{22}(\pi)]\lambda + \det \Phi = 0 \quad (17)$$

ومن المعادلتين (12)، (17) مع ملاحظة أن $tr A = 0$ نجد أن

$$\lambda_1 \lambda_2 = 1, \quad \lambda_1 + \lambda_2 = \Phi_{11}(\pi) + \Phi_{22}(\pi) \quad (18)$$

والشرط لكي يكون للمعادلة (14) حلا دوريا له الدورة π هو إما λ_1 أو λ_2 تساوى واحد إذا كان $\lambda_1 = 1$ فيبقى ذلك أن $\lambda_2 = 1$. ومن (18) نستنتج أن الشرط على $\phi(\pi)$ لوجود حل دورى له دورة π هو $\text{tr}\phi(\pi) = 2$ ويكون للمعادلة (14) حلا دوريا له الدورة 2π إذا كان

$$\lambda_1 = \lambda_2 = -1, \quad \text{tr}\phi(\pi) = -2$$

ويمكن التأكد من النتائج باختبار $p(t)$ ثابتا وهي دورية ذات دورة اختيارية.

نعتبر حالتين للدالة $p(t)$

$$(أ) \quad p(t) = 1 \quad \text{يكون لدينا حلين أساسيين}$$

$$\underline{\phi}_1 = \begin{bmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{bmatrix}, \quad \underline{\phi}_2 = \begin{bmatrix} \sin t \\ \cos t \end{bmatrix} \quad (19)$$

وبالتالى

$$\Phi(t) = \begin{bmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{bmatrix}$$

$$\Phi(0) = I, \quad \Phi(\pi) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

ويكون $\text{tr}\phi(\pi) = -2$ وبذلك يكون الحل دوريا وله الدورة 2π كما هو معطى فى (19)

$$(ب) \quad p(t) = 4 \quad \text{يكون الحلين الأساسيين هما}$$

$$\underline{\phi}_1 = \begin{bmatrix} \cos 2t \\ -2\sin 2t \end{bmatrix}, \quad \underline{\phi}_2 = \begin{bmatrix} \frac{1}{2}\sin 2t \\ \cos 2t \end{bmatrix}$$

وتكون المصفوفة الأساسية

$$\Phi(t) = \begin{bmatrix} \cos 2t & \frac{1}{2}\sin 2t \\ -2\sin 2t & \cos 2t \end{bmatrix}$$

وبذلك يكون

$$\phi(0) = I, \quad \phi(\pi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

وفي هذه الحالة يكون $\text{tr} \Phi(\pi)$ يساوى 2 ويكون الحل دورى وله الدورة π .
نظرية (3): إذا كانت Φ مصفوفة أساسية للنظام (1) فإنه تكون Ψ كذلك
حيث

$$\Psi(t) = \Phi(t+T), \quad -\infty < t < \infty \quad (20)$$

يوجد مصفوفة دورية غير شاذة $P(t)$ طبقاً لكل $\Phi(t)$ ذات دورة T ومصفوفة
ثابتة R بحيث أن

$$\Phi(t) = P(t)e^{tR} \quad (21)$$

للبرهان: حيث Φ مصفوفة أساسية للنظام (10) يكون لدينا

$$\Phi'(t) = A(t)\Phi(t)$$

ومن (20) يكون لدينا

$$\begin{aligned} \Psi'(t) &= \Phi'(t+T) = A(t+T)\Phi(t+T) \\ &= A(t)\Phi(t+T) \end{aligned}$$

وعليه فإن $\Psi(t)$ هي مصفوفة الحل للنظام (1) وهي أيضاً مصفوفة أساسية
للنظام (1) حيث $\det(\Psi(t)) = \det(\Phi(t+T)) \neq 0$ لكل $-\infty < t < \infty$. وبالتالي
يوجد مصفوفة غير شاذة C بحيث أن

$$\Phi(t+T) = \Phi(t)C \quad (22)$$

ويوجد مصفوفة ثابتة R بحيث أن

$$C = e^{TR} \quad (23)$$

ومن (22)، (23) نحصل على

$$\Phi(t+T) = \Phi(t)e^{TR} \quad (24)$$

ليكن $P(t)$ مصفوفة معرفة بالعلاقة

$$P(t) = \Phi(t) e^{-tR} \quad (25)$$

فيكون لدينا

$$\begin{aligned} P(t+T) &= \Phi(t+T) e^{-(t+T)R} \\ &= \Phi(t) e^{TR} e^{-(t+T)R} = \Phi(t) e^{-tR} = P(t) \end{aligned}$$

وحيث أن $\Phi(t)$ ، e^{-tR} غير شانتين لكل $-\infty < t < \infty$ وبالتالي تكون $P(t)$ كذلك.

ملحوظة: إذا كان $\Phi_1(t)$ مصفوفة أساسية أخرى للنظام (1) بحيث تتحقق $A(t+T) = A(t)$ فإن $\Phi(t) = \Phi_1 M$ ، حيث M مصفوفة ثابتة غير شاذة.

ومن هذه الملاحظة ومن (24) يكون لدينا

$$\Phi_1(t+T)M = \Phi_1(t)Me^{TR}$$

أى أن

$$\Phi(t+T) = \Phi_1(t)Me^{TR}M^{-1} \quad (26)$$

وهذا يعنى أن كل مصفوفة أساسية Φ_1 للنظام (1) تعين مصفوفة $Me^{TR}M^{-1}$ وهى مشابهة (similar) إلى e^{TR} . وعلى العكس إذا كانت M مصفوفة ثابتة غير شاذة فإن يوجد مصفوفة أساسية Φ_1 للنظام (1) بحيث تتحقق العلاقة (٢٦). والمصفوفة غير الشاذة C المضاحبة مع المصفوفة الأساسية $\Phi(t)$ للنظام (10) من خلال (٢٢) تسمى مصفوفة أحادية (monodromy) للنظام (1).

١٥-٦ تقريب الحلول الدورية (طريقة كريلوف و بوجوليوبوف)

Kryloff and Bogliuboff

فى هذا الجزء نريد أن نوجد حل دورى تقريبي للمعادلة غير الخطية

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x + \mu f \left(x, \frac{dx}{dt} \right) = 0 \quad (1)$$

حيث μ بارامتر صغيراً صغيراً كافياً وبالتالي فإن الحد غير الخطي $\mu f \left(x, \frac{dx}{dt} \right)$ صغير نسبياً. وهذه الطريقة ما هي إلا طريقة تغير البارامترات.

إذا كان $\mu = 0$ في المعادلة (1) فإنها تأخذ الصورة

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x = 0 \quad (2)$$

ويكون حلها للدوري هو

$$x = a \sin(\omega t + \phi) \quad (3)$$

حيث a ، ϕ ثابتان. وتكون مشتقة الحل x هو

$$\frac{dx}{dt} = a\omega \cos(\omega t + \phi) \quad (4)$$

إذا كان $\mu \neq 0$ وصغيرة صغيراً كافياً (أي $|\mu| \ll 1$) نفترض أن المعادلة غير الخطية (1) لها حل في الصورة (3) مع مشتقة على الصورة (4) بشرط أن تكون a ، ϕ دوال في t وليست ثوابت لذلك نفترض أن حل (1) هو

$$x = a(t) \sin(\omega t + \phi(t)) \quad (5)$$

حيث a ، ϕ دوال يراد تعيينهما بحيث أن مشتقة الحل (5) يكون على الصورة

$$\frac{dx}{dt} = \omega a(t) \cos(\omega t + \phi(t)) \quad (6)$$

باشتقاق الحل (5) نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} = & \omega a(t) \cos[\omega t + \phi(t)] + a(t) \frac{d\phi}{dt} \cos(\omega t + \phi(t)) \\ & + \frac{da}{dt} \sin(\omega t + \phi(t)) \end{aligned} \quad (7)$$

ولكى يكون dx/dt فى الصورة المطلوبة (6) فإننا نرى من (7) أنه يجب أن يكون

$$a(t) \frac{d\phi}{dt} \cos(\omega t + \phi(t)) + \frac{da}{dt} \sin(\omega t + \phi(t)) = 0 \quad (8)$$

والآن باشتقاق (6) نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{d^2x}{dt^2} = & -\omega^2 a(t) \sin(\omega t + \phi(t)) - \omega a(t) \frac{d\phi}{dt} \sin(\omega t + \phi(t)) + \\ & + \omega \frac{da}{dt} \cos(\omega t + \phi(t)) \end{aligned} \quad (9)$$

بتعويض الحل (5) والمشتقة الأولى (6) والمشتقة الثانية (9) فى المعادلة التفاضلية (1) نحصل على

$$\begin{aligned} & -\omega^2 a(t) \sin[\omega t + \phi(t)] - \omega a(t) \frac{d\phi}{dt} \sin[\omega t + \phi(t)] + \\ & + \omega \frac{da}{dt} \cos[(\omega t + \phi(t))] + \omega^2 a(t) \sin[(\omega t + \phi(t))] \\ & + \mu f \{ \omega t \sin[\omega t + \phi(t)], \omega a(t) \cos[\omega t + \phi(t)] \} = 0 \end{aligned}$$

أو

$$\omega \frac{da}{dt} \cos[\omega t + \phi(t)] - \omega a(t) \frac{d\phi}{dt} \sin[\omega t + \phi(t)] = -\mu f \{ \omega t + \phi(t) \} \quad (10)$$

ليكن $\theta(t)$ نرسم إلى $\omega(t) + \phi(t)$ فإن المعادلات (8)، (10) يمكن كتابتها على الصورة

$$\sin \theta(t) \frac{da}{dt} + a(t) \cos \theta(t) \frac{d\phi}{dt} = 0$$

$$\omega \cos \theta(t) \frac{da}{dt} - \omega a(t) \sin \theta(t) \frac{d\phi}{dt} = -\mu f [a(t) \sin \theta(t), \omega a(t) \cos \theta(t)] \quad (11)$$

بحل المعادلات (11) في كل من $\frac{da}{dt}$ ، $\frac{d\phi}{dt}$ فإن نحصل المعادلات التالية

$$\begin{aligned} \frac{da}{dt} &= \frac{-\mu}{\omega} f [a(t) \sin \theta(t), \omega a(t) \cos \theta(t)] \cos \theta(t), \\ \frac{d\phi}{dt} &= \frac{-\mu}{\omega a(t)} f [a(t) \sin \theta(t), \omega a(t) \cos \theta(t)] \sin \theta(t) \end{aligned} \quad (12)$$

وهما المعادلتان للدالتين a ، ϕ في الحل على الصورة (5) مع المشتقة (6) ونلاحظ أنهما معادلات غير خطية وغير ذاتية وبالتالي معقدة. وللتغلب على ذلك سنلجأ إلى طريقة التقريب الأول لطريقة كريلوف - بوجوليوبوف .

من المعادلات (12) نرى أن $\frac{da}{dt}$ ، $\frac{d\phi}{dt}$ يتناسبان مع البارامتر الصغير μ . وبالرغم من a ، ϕ دالتين في t فإنهما دوال تتغير ببطء خلال الدورة $T = 2\pi/\omega$ (period) للمتغير t . أى أن في الفترة الزمنية التى طولها $2\pi/\omega$ فإن $\phi(t), a(t)$ يكونا تقريبا ثابتان غالبا بينما $\theta(t) = \omega t + \phi(t)$ تزداد بقيمة 2π تقريبا. وبالتالي فإن الطرف الأيمن في (12) ننظر إلى $\phi(t), a(t)$ كثابتين خلال فترة 2π فى θ . ونحل الدوال فى الطرف الأيمن من (12) بمتوسط (mean) قيمهما على فترة θ . وهذا يؤدي إلى المعادلتين:

$$\begin{aligned} \frac{da}{dt} &= \frac{-\mu}{2\pi\omega} \int_0^{2\pi} f(a \sin \theta, \omega \cos \theta) \cos \theta d\theta \\ \frac{d\phi}{dt} &= \frac{\mu}{2\pi\omega a} \int_0^{2\pi} f(a \sin \theta, \omega \cos \theta) \sin \theta d\theta \end{aligned} \quad (13)$$

وهاتان المعادلتان هما التقريب الأول للخاص لكريلوف- بوجوليوبوف للدالتين a ، ϕ من الحل (5) وعليه فإن التقريب الأول لحل للمعادلة (1) يعطى بالعلاقة

$$x = a(t) \sin(\omega t + \phi(t)) \quad (14)$$

حيث a ، ϕ يعينان من المعادلة (13)
حالات خاصة:

(i) الحالة الأولى: الحد $f\left(x, \frac{dx}{dt}\right)$ يعتمد على x .

في هذه الحالة تؤول المعادلة (1) إلى

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x + \mu f(x) = 0 \quad (15)$$

فإن $f(a \sin \theta, \omega a \cos \theta)$ تصبح ببساطة $f(a \sin \theta)$ وأن المعادلة (13) تختزل إلى

$$\begin{aligned} \frac{da}{dt} &= \frac{-\mu}{2\pi\omega} \int_0^{2\pi} f(a \sin \theta) \cos \theta d\theta \\ \frac{d\phi}{dt} &= \frac{\mu}{2\pi\omega a} \int_0^{2\pi} f(a \sin \theta) \sin \theta d\theta \end{aligned} \quad (16)$$

نعتبر التكامل في الطرف الأيمن في المعادلة الأولى في (16) يوضع $u = a \sin \theta$ فيكون لدينا

$$\int_0^{2\pi} f(a \sin \theta) \cos \theta d\theta = \frac{1}{a} \int_0^0 f(u) du = 0$$

وعلى ذلك نرى أن المعادلة الأولى في (16) تؤول إلى $\frac{da}{dt} = 0$ وبالتالي فإن السعة (amplitude) $a(t)$ تكون ثابتة a_0 .

المعادلة الثابتة في (16) تختزل إلى

$$\frac{d\phi}{dt} = F(a_0) \quad (17)$$

حيث

$$F(a_0) = \frac{\mu}{2\pi\omega a_0} \int_0^{2\pi} f(a_0 \sin \theta) \sin \theta d\theta \quad (18)$$

وعلى ذلك من (17) تكون $\phi(t) = F(a_0)t + \phi_0$ ، حيث ϕ_0 هي ثابت التكامل. وبالتالي التقريب الأول للحل (15) تعطى بالمعادلة

$$x = a_0 \sin\{[F(a_0) + \omega]t + \phi_0\} \quad (19)$$

حيث الثابت $F(a_0)$ يعطى بالعلاقة (18).

وعلى ذلك فإن الحالة الخاصة (15) التي يعتمد فيها الحد غير الخطي $f(x)$ على x فقط (وليس على $\frac{dx}{dt}$) يكون التقريب الأول للحل تنبنيًا دوريًا ودورته تعتمد على السعة.

(ii) الحالة الثانية: الحد $f\left(x, \frac{dx}{dt}\right)$ يعتمد فقط على $\frac{dx}{dt}$.

في هذه الحالة نأخذ المعادلة (1) الصورة

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x + \mu f\left(\frac{dx}{dt}\right) = 0 \quad (20)$$

وبالتالي $f(a \sin \theta, \omega a \cos \theta)$ تصبح ببساطة $f(\omega a \cos \theta)$ وأن المعادلة (16) تؤول إلى

$$\begin{aligned} \frac{da}{dt} &= -\frac{\mu}{2\pi\omega} \int_0^{2\pi} f(\omega a \cos \theta) \cos \theta d\theta \\ \frac{d\phi}{dt} &= \frac{\mu}{2\pi\omega a} \int_0^{2\pi} f(\omega a \cos \theta) \sin \theta d\theta \end{aligned} \quad (21)$$

بوضع $u = \omega a \cos \theta$ في التكامل الثاني في (21) نجد أن

$$\int_0^{2\pi} f(\omega a \cos \theta) \cos \theta d\theta = -\frac{1}{\omega a} \int_{\omega a}^{\omega a} f(u) du = 0$$

وعلى ذلك من المعادلة الثانية في (21) ترى أن $\frac{d\phi}{dt}=0$ والتالى فإن $\phi(t)$ تكون ثابتاً أى ϕ_0 . وعلى ذلك فإن التقريب الأول للحل (20) يعطى بالعلاقة

$$x = a(t) \sin(\omega t + \phi_0) \quad (22)$$

حيث $a(t)$ تعطى بالتقريب الأول للمعادلة (21) وبالتالى فإن الحالة الخاصة (20) الذى فيها الحد غير الخطى $f(dx/dt)$ يعتمد فقط على $\frac{dx}{dt}$ وليس على x ، فإن التقريب الأول للحل تنبئى غير دورى للمتغير (السعة) a التى لها نفس التردد $\left(\frac{\omega}{2\pi}\right)$ مثل التى لها للحل (3) للمسألة الخطية (2).

مثال (1): اعتبر المعادلة التفاضلية

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x + \mu x^3 = 0 \quad (23)$$

حيث μ بارامتر صغير. هنا $f\left(x, \frac{dx}{dt}\right) = f(x) = x^3$ وبالتالى تكون المعادلة (23) تكون حالة خاصة من (15).

حيث أن الحد غير الخطى يعتمد على x فقط والتالى فإن التقريب الأول لحل المعادلة (23) يعطى الصورة (19) حيث $F(a_0)$ تحدد بالمعادلة (18). وحيث أن $f(a_0 \sin \theta) = a_0^3 \sin^3 \theta$ فإننا نرى من (18) أن

$$\begin{aligned} F(a_0) &= \frac{\mu}{2\pi\omega a_0} \int_0^{2\pi} a_0^3 \sin^3 \theta \sin \theta d\theta = \frac{\mu a_0^2}{2\pi\omega} \int_0^{2\pi} \sin^4 \theta d\theta = \frac{\mu a_0^2}{2\pi\omega} \left(\frac{3\pi}{4}\right) \\ &= \frac{3\mu a_0^2}{8\omega} \end{aligned}$$

وبالتالى فإن التقريب الأول لحل المعادلة (23) يعطى بالعلاقة

$$x = a_0 \sin \left[\left(\frac{3\mu a_0^2}{8\omega} + \omega \right) t + \phi_0 \right]$$

حيث a_0 (السعة)، ϕ_0 ثوابت إختيارية. نلاحظ أن الدورة (period) تساوى

$2\pi/\left(\frac{3\mu a_0^2}{8\omega} + \omega\right)$ للتذبذب (24) هي دالة في السعة.

مثال (٢): اعتبر المعادلة

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x + \mu \left[\left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dx}{dt} \right)^3 \right] = 0$$

حيث μ بارامتر صغير. هنا

$$f\left(x, \frac{dx}{dt}\right) = f\left(\frac{dx}{dt}\right) = \left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dx}{dt}\right)^3$$

وبالتالي تكون المعادلة (25) لحالة خاصة من المعادلة (20) حيث الحد غير الخطي يعتمد على $\left(\frac{dx}{dt}\right)$ فقط وبالتالي يكون التقريب الأول لحل المعادلة (25) يعطى بالصيغة (22) حيث السعة $a(t)$ تحدد من المعادلة الأولى من (21). وحيث أن

$$f(\omega a \cos \theta) = \omega^2 a^2 \cos^2 \theta + \omega^3 a^3 \cos^3 \theta.$$

وتكون المعادلة هي

$$\frac{da}{dt} = -\frac{\mu}{2\pi\omega} \int_0^{2\pi} (\omega^2 a^2 \cos^2 \theta + \omega^3 a^3 \cos^3 \theta) \cos \theta d\theta$$

$$\frac{da}{dt} = -\frac{\mu\omega a^2}{2\pi} \left[\int_0^{2\pi} \cos^3 \theta d\theta + \omega a \int_0^{2\pi} \cos^4 \theta d\theta \right]$$

وحيث أن

$$\int_0^{2\pi} \cos^3 \theta d\theta = 0, \int_0^{2\pi} \cos^4 \theta d\theta = \frac{3}{4}\pi$$

فإن هذه الصيغة تختزل إلى

$$\frac{da}{dt} = -\mu\omega^3 a^3 / 8 \quad (26)$$

بفصل المتغيرات في (26) وبالتكامل نحصل على

$$\frac{1}{2a^2} = \frac{3\mu\omega^2}{8}t + c$$

حيث c ثابت اختياري. إذا كان $a(0) = a_0$ فإن $c = 1/2a_0^2$ فيكون لدينا

$$\frac{1}{2a^2} = \frac{3\mu\omega^2}{8}t + \frac{1}{2a_0^2}$$

وبالتالي

$$a = 2\sqrt{\frac{a_0^2}{4 + 3\mu\omega^2 a_0^2 t}}$$

وبالتالي فإن التقريب الأول لحل المعادلة (25) يعطى بالعلاقة

$$x = 2\sqrt{\frac{a_0^2}{4 + 3\mu\omega^2 a_0^2 t}} \cdot \sin(\omega t + \phi_0)$$

بافتراض $\mu > 0$ فإن سعة هذا التذبذب تتحول إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$

مثال (٣): ليكن لدينا المعادلة

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \mu(x^2 - 1)\frac{dx}{dt} + x = 0 \quad (A)$$

حيث $0 < \mu \ll 1$. هذه المعادلة ليست من الحالات الخاصة (15) لو (20) حيث أنها في الصورة العامة من (1) حيث $\omega^2 = 1$

$$f\left(x, \frac{dx}{dt}\right) = (x^2 - 1)\frac{dx}{dt} \quad (B)$$

وعلى ذلك فإن التقريب الأول لحل (B) يعطى بالعلاقة (5) حيث $a(t)$ ، $\phi(t)$ تحدد من المعادلات (13) حيث $\omega = 1$. وحيث أن

$$f(a \sin \theta, a \cos \theta) = (a^2 \sin^2 \theta - 1)a \cos \theta$$

وتصبح المعادلات على الصورة

$$\frac{da}{dt} = -\frac{\mu}{2\pi} \int_0^{2\pi} (a^2 \sin^2 \theta - 1) a \cos^2 \theta d\theta$$

$$\frac{da}{dt} = \frac{\mu}{2\pi a} \int_0^{2\pi} (a^2 \sin^2 \theta - 1) a \cos \theta \sin \theta d\theta$$

وحيث أن

$$\int_0^{2\pi} \sin^2 \theta \cos^2 \theta d\theta = \frac{\pi}{4}, \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta d\theta = \pi$$

$$\int_0^{2\pi} \sin^3 \theta \cos \theta d\theta = 0, \int_0^{2\pi} \cos \theta \sin \theta d\theta = 0$$

فإن هذه المعادلات تختزل إلى

$$\frac{da}{dt} = \frac{\mu a}{2} \left(1 - \frac{a^2}{4} \right), \quad \frac{d\phi}{dt} = 0 \quad (27)$$

من المعادلة الثانية في (27) نرى أن $\phi(t) = \phi_0$ تساوى ثابت. وبالتالي من (5) يكون التقريب الأول للحل هو

$$x(t) = a(t) \sin(t + \phi_0)$$

حيث $a(t)$ نحصل عليها من المعادلة الأولى في (27). وبفصل المتغيرات نجد أن

$$\frac{da}{a(a^2 - 4)} = -\frac{\mu}{8} dt$$

وبالتكامل

$$\frac{a^2 - 4}{a^2} = ce^{-\mu t} \Rightarrow a^2 = \frac{4}{1 - ce^{-\mu t}}$$

إذا كان $a(0) = a_0 > 0$ فإن $c = (a_0^2 - 4)/a_0^2$ وبالتالي

$$a^2 = \frac{4}{1 - \left(\frac{a_0^2 - 4}{a_0^2} \right) e^{-\mu}} = a_0^2 e^{\mu} / 1 + \frac{a_0^2}{4} (e^{\mu} - 1)$$

وبالتالى يكون التقريب الأول للمعادلة B يعطى بالعلاقة

$$x = \left[a_0 e^{\mu/2} / \sqrt{1 + \frac{a_0^2}{4} (e^{\mu} - 1)} \right] \sin(t + \phi_0) \quad (29)$$

حيث a_0 هي القيمة الابتدائية للسعة.

إذا كان $a_0 = 2$ ، فإن التقريب الأول للحل (29) يختزل إلى الحل الدورى المعروف بالعلاقة

$$x = 2 \sin(t + \phi_0) \quad (30)$$

ذا سعة ثابتة 2.

إذا كان $0 < a_0 < 2$ أو إذا كان $a_0 > 2$ ترى الآن

$$\lim_{t \rightarrow \infty} a(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{a_0 e^{\mu/2}}{\sqrt{1 + \frac{a_0^2}{4} (e^{\mu} - 1)}} = 2$$

وبالتالى لأى قيمة محدودة $a_0 > 0$ ما عدا $a_0 = 2$ فإن التذبذب غير الدورى يعطى بالعلاقة (29) الذى يؤول إلى التذبذب الدورى يعطى بالعلاقة (30) عندما $t \rightarrow \infty$.

ويجب أن نتذكر أن العلاقة (29) هي فقط تقريب أول للحل المضبوط (exact) للمعادلة (B). وبالتالى للملاحظات السابقة تعطى تقريباً أول للحل.

تمارين

١- اثبت أن حل النظام

$$x' = xy^2 - \frac{x^3}{2}, \quad y' = -\frac{y^2}{2} = \frac{x^2 y}{2}$$

يكون مستقراً تقاربياً.

٢- اثبت أن الحل الصفري للنظام

$$\dot{x} = -6x^2 y, \quad \dot{y} = -3y^2 + 6x^2$$

مستقر.

٣- لدرس استقرار النظم

$$(i) \quad x' = y - x(y^2 \sin^2 x), \quad y' = -x - y(y^2 \sin^2 x)$$

$$(ii) \quad x' = y - x(x^4 + y^6), \quad y' = -x - y(x^4 + y^6)$$

$$(ii) \quad x' = y - x(\sin^2 y), \quad y' = -x - y(\sin^2 y)$$

٤- اثبت أن النظم التالية ليس لها حلولاً دورية

$$(i) \quad \dot{x}_1 = x_1^3 + x_2, \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2 + x_2^3$$

$$(ii) \quad \dot{x}_1 = x_1(x_2 - 1), \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2 - x_2^2/2$$

$$(iii) \quad \dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = x_2(1 + x_1^2) + x_1^3$$

$$(iv) \quad \ddot{x} + b(x^2 + 1)\dot{x} + cx = 0$$

٥- حول النظام التالي إلى الإحداثيات القطبية

$$\dot{x}_1 = 4x_1 + 4x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2)$$

$$\dot{x}_2 = -4x_1 + 4x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2)$$

واثبت أن للنظام حلاً دورياً. ثم أوجد هذا الحل.

٦- اثبت أم معادلة ماثيو (Mathieu)

$$\ddot{x} + (\delta + \varepsilon \cos 2t)x = 0$$

يمكن كتابتها على الصورة

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\delta - \varepsilon \cos 2t & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

ثم استنتج أن المضاريب (الأسس) الذاتية λ_1 ، λ_2 هما جذرا

$$\lambda^2 - \phi(\delta, \varepsilon) + 1 = 0$$

حيث $\phi(\delta, \varepsilon)$ ليست معرفة صريحة. اثبت أنه إذا كان

(i) $\phi > 2$ ، إما λ_1 أو λ_2 اكبر من الواحد وأحد الحلول غير محدود

(ii) $|\phi| = 2$ فإنه يوجد حل دوري

(iii) $-2 < \phi < 2$ ، λ_1 ، λ_2 عدنان مركبان مترافقان. ماذا تستنتج من ذلك ؟

(iv) $\phi < -2$ ، λ_1 ، λ_2 عدنان حقيقيان وسالبان. وهل الحلول محدودة.

٧- اثبت أن النظام

$$\dot{x} = y + x(1 - x^2 - y^2) , \quad \dot{y} = -x + y(1 - x^2 - y^2)$$

له دائرة نهاية.

٨- ادرس وجود دائرة نهاية (limit cycle) للنظام

$$\dot{x} = y + x(1 - x^2 - y^2) , \quad \dot{y} = -x + y(1 - x^2 - y^2)$$

٩- اثبت ان النظام

$$\dot{x} = 2x - y + x^3 , \quad \dot{y} = 3x - y + y^3$$

ليس له حل دوري.

١٠- ليكن لدينا النظام

$$\dot{x} = 4x - 4y - x(x^2 + y^2), \quad \dot{y} = 4x + 4y - y(x^2 + y^2)$$

(أ) حول هذا النظام إلى الاحداثيات القطبية

(ب) استخدم نظرية بوانكاريه - بندكس لاثبات وجود دائرة النهاية بين الدائرتين

$$x^2 + y^2 = 1/2, x^2 + y^2 = 1.6$$

(ج) لوجد الحل صريحة $x(t)=f(t), y=g(t)$ للنظام الأصلي.

وعلى وجه الخصوص لوجد الحل الدورى طبقاً لدائرة النهاية.

(د) لرسم دائرة النهاية وأيضاً على الأقل واحد من المسارات غير المغلقة.

١١- لوجد أ، ب، ج، د فى السابق للنظام

$$\frac{dx}{dt} = y + \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} [1 - (x^2 + y^2)]$$

$$\frac{dy}{dt} = -x - \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} [1 - (x^2 + y^2)]$$

ثم استخدم بعض النظريات لاثبات وجود حل دورى أو عدم وجوده

١٢- فى المسائل التالية استخدم لحدّة النظريات لتحديد ما إذا كان يوجد حل دورى أم لا

$$a) \frac{dx^2}{dt^2} + x^4 \frac{dx}{dt} - \frac{dx}{dt} + x = 0, \quad b) \frac{dx^2}{dt^2} + \frac{dx}{dt} + \left(\frac{dx}{dt}\right)^3 + x = 0$$

$$c) \frac{dx^2}{dt^2} + (x^4 + x^2) \frac{dx}{dt} + (x^3 + x) = 0$$

$$d) \frac{dx^2}{dt^2} + (5x^4 - 6x^2) \frac{dx}{dt} + x^3 = 0, \quad e) \frac{dx^2}{dt^2} + (x^2 + 1) \frac{dx}{dt} + x^3 = 0$$

١٣- ليكن لدينا النظام

$$\frac{dx}{dt} = x - x^2, \quad \frac{dy}{dt} = 2y - y^2$$

أ) عين وقع قسم (نوع) وبين الدليل لكل نقاط حرجة.

ب) اوجد معادلة المسارات للنظام في المستوى xy ثم ارسم اكثر من مسار

ج) عين الدليل لكل من المنحنيات البسيطة المغلقة التالية بالنسبة بالنظام المعطى. وفي كل حالة وضح كيفية الحصول على الدليل.

(i) $4(x^2 + y^2) = 1$

(ii) $100(x^2 + y^2) = 44$

(iii) $x^2 + y^2 = 9$

(iv) $4(x^2 + y^2) - 8(x + 2y) + 1 = 0$

١٤- لوجد حل الدوائر النهائية وناقش استقرارها للنظم الآتية

(i) $x'_1 = x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2 - 1)$, $y' = -x_1 - x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)$

(ii) $x'_1 = x_2 + x_1(x_1^2 + x_2^2)^{1/2}(x_1^2 + x_2^2 - 3)$,

$y' = -x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2)^{1/2}(x_1^2 + x_2^2 - 3)$

(iii) $x'_1 = -x_2 + x_1(x_1^2 + x_2^2)^{3/2}(x_1^2 + x_2^2 - 16)(x_1^2 + x_2^2 - 25)$

$x'_2 = x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2)^{3/2}(x_1^2 + x_2^2 - 16)(x_1^2 + x_2^2 - 25)$

(iv) $x'_1 = -x_2 + x_1(x_1^2 + x_2^2 - 1)$, $x'_2 = x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)^2$

(v) $x'_1 = x_2$, $x'_2 = x_1 + x_2(1 - x_1^2 + x_2^2)$

(vi) $x'_1 = -x_2$, $x'_2 = x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)$

١٥- ليكن لدينا النظام

$$\dot{x}_1 = -x_2 + \frac{x_1(4 - x_1^2 + x_2^2)}{(x_1^2 + x_2^2)^{1/2}}$$

$$\dot{x}_2 = x_1 + \frac{x_2(4 - x_1^2 - x_2^2)}{(x_1^2 + x_2^2)}$$

اثبت أن للنظام حل دورى $x_1 = 2\cos t, x_2 = 2\sin t$ له الدورة 2π ثم اوجد دائرة النهاية. ثم ادرس استقرارها.

١٦- ادرس استقرار دائرة النهاية للأنظمة التالية

$$(i) \quad x_1' = -x_2 + x_1(x_1^2 + x_2^2 - 1)$$

$$x_2' = x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)$$

$$(ii) \quad x_1' = x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)(x_1^2 + x_2^2 - 2)$$

$$x_2' = -x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1)(x_1^2 + x_2^2 - 2)$$

$$(iii) \quad x_1' = -x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2 - 9)^2$$

$$x_2' = x_1 - x_2(x_1^2 + x_2^2 - 9)^2$$

$$(iv) \quad x_1' = x_2(x_1^2 + x_2^2 - 2), x_2' = -x_1(x_1^2 + x_2^2 - 2)$$

١٧- اثبت أن النظم التالية لها نقاط لتران

$$(i) \quad x_1' = e^{x_1 + x_2}, \quad x_2' = x_1 + x_2$$

$$(ii) \quad x_1' = x_1 + x_2 + 2, \quad x_2' = x_1 + x_2 + 1$$

$$(iii) \quad x_1' = x_2 + 2x_2^3, \quad x_2' = 1 + x_2^2$$

١٨- بين الاختلاف بين صورتى الطور للنظامين

$$(i) \quad \dot{x}_1' = x_1(x_2^2 - x_1), \quad \dot{x}_2' = -x_2(x_2^2 - x_1)$$

$$(ii) \quad \dot{x}_1' = x_1, \quad \dot{x}_2' = -x_2$$

١٩- اوجد المسارات المغلقة لكل من

$$(i) \quad \ddot{x}_1 + (2\dot{x}_1^2 + x_1^4 - 1)\dot{x}_1 + x_1^3 = 0, \quad (ii) \quad \ddot{x} + (2\dot{x}^2 + x^4 - 1)x^3 = 0$$

$$(iii) \quad \ddot{x} + (\dot{x}^2 + x^2 - 4)x = 0$$

٢٠- بين النظم التالية أن المنطقة المشار إليها فى R موجبة لا تغيرية

$$(i) \quad \dot{x}_1 = 2x_1x_2, \quad \dot{x}_2 = x_2^2, \quad R = \{(x_1, x_2) | x_2 \geq 0\}$$

(ii) $\dot{x}_1 = -\alpha x_1 + x_2$, $\dot{x}_2 = (\beta - 2)x_2$, α, β ثوابت

(iii) $\dot{x}_1 = -x_1 + x_2 + x_1\{x_1^2 + x_2^2\}$, $\dot{x}_2 = -x_1 - x_2 + x_2(x_1^2 + x_2^2)$

$$R = \{(x_1, x_2) | x_2 = \beta x_1\}$$

(iv) $\dot{x}_1 = x_2(x_2^2 - x_1)$, $\dot{x}_2 = -x_1(x_2^2 - x_1)$, $R\{(x_1, x_2) | x_1 > x_2^2\}$

٢٢- اثبت ان الصورة القطنية للنظام غير الخطي

$$\dot{x}_1 = -x_2 + x_1(1 - x_1^2 - x_2^2), \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2(1 - x_1^2 - x_2^2)$$

تعطى بالعلاقة

$$r(t) = r(1 - r^2), \quad \dot{\theta} = 1$$

حل هذا النظام تحت الشرط الابتدائي $r(0) = r_0, \theta(0) = \theta_0$ عند $t = 0$ للحصول على

$$r(t) = r_0 / [r_0^2 + (1 - r_0^2)e^{-2t}]^{1/2}$$

ارسم r مقابل t لكل من

(i) $0 < r_0 < 1$, (ii) $r_0 = 1$, (iii) $r_0 > 1$

للحصول على صورة الطور لهذا النظام. وهل يمكن رسم صورة الطور بسهولة من معادلات الاحداثيات القطنية.

٢٣- اثبت أنه يوجد منطقة $R = \{(x_1, x_2) | x_1^2 + x_2^2 \leq r^2\}$ بحيث ان جميع مسارات النظام.

$$\dot{x}_1 = -\omega x_2 + x_1(1 - x_1^2 - x_2^2), \quad \dot{x}_2 = \omega x_1 + x_2(1 - x_1^2 - x_2^2) - F$$

حيث F, ω ثابتان تدخل R . اثبت أن النظام له دائرة نهاية عندما $F = 0$.

٢٤- اثبت أن النظام

$$\dot{x}_1 = 1 - x_1 x_2, \quad \dot{x}_2 = x_1$$

ليس له دائرة نهاية.

٢٥- استخدم طريقة كريلوف-بوجوليبيوف لاجاد التقريب الأول لحل المعادلات التفاضلية المعطاه. وفي كل حالة نفترض أن $0 < \mu \ll 1$ وأن القيمة الابتدائية للسعة $a(t)$ للحل تعطى بالعلاقة $\omega, a_0 > 0$ ثابت

a) $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2x + \mu x^3 = 0$

b) $\frac{d^2x}{dt^2} + x + \mu \frac{dx}{dt} \left| \frac{dx}{dt} \right| = 0$

c) $\frac{d^2x}{dt^2} + \mu \left[\left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + x^3 \right] + \omega^2x = 0$

d) $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2x + \mu(x^2 + 1) \frac{dx}{dt} = 0$

e) $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2x + \mu \left(x^3 + \frac{dx}{dt} \right) = 0$

f) $\frac{d^2x}{dt^2} + x + \mu \left(\frac{8}{9}x^4 - 1 \right) \frac{dx}{dt} = 0$

٢٦- افحص وجود دائرة النهاية للنظام

$$\dot{x}_1 = \mu x_1 - \omega x_2 + \theta x_1 [x_1^2 + x_2^2]$$

$$\dot{x}_2 = \omega x_1 + \mu x_2 + \theta x_2 [x_1^2 + x_2^2]$$

حيث θ, ω بارامتران

٢٧- اثبت أن $\ddot{x} + \varepsilon(x^2 - 1)\dot{x} + x^3 = 0$ لها حل دورى وحيد وكذلك المعادلة $\ddot{x} + \varepsilon(x^2 - 1)\dot{x} + \tanh kx = 0$ عندما $k > 0$

٢٨- لوجد دليل نقاط الاتزان للنظم التالية

(i) $\dot{x} = 2xy, \dot{y} = 3x^2 - y$, (ii) $\dot{x} = y^2 - x^4, \dot{y} = x^3y$,

(iii) $\dot{x} = x - y, \dot{y} = x - y^2$

السادس عشر

نظرية الاستقرار

Stability Theory

١٦-١ مقدمة: لننظر الآن لمسألة كوشى التى تعتمد على القيمة الابتدائية

$$\frac{dx}{dt} = f(t, x), \quad (1)$$

$$x(t_0) = x_0 \quad (2)$$

فإذا كانت الدالة $f(t, x)$ متصلة ولها مشتقه $\frac{\partial f}{\partial x}$ محدودة فى النطاق D الذى يحتوى (t_0, x_0) فإنه يوجد حل وحيد لمسألة كوشى (1) - (2). فإذا غيرنا قيمة كل من t_0 و x_0 فإن الحل سوف يتغير. والسؤال المطروح الآن فى التطبيقات وهو كيف يؤثر تغيير x_0 و t_0 على الحل ؟ وهذا السؤال يطرح نفسه فى المسائل الفيزيائية التى تؤول إلى مسألة كوشى حيث تؤخذ القيم الابتدائية من التجارب فإذا كان التغير الصغير الاختيارى فى القيمة الابتدائية قادراً على عمل تغيير أساسى فى الحل فإن النموذج الرياضى يكون من الصعب قبوله.

وإعتماد الحل المستمر على القيم الابتدائية يعطى بالنظرية التالية (التي قد برهانها فى باب نظرية الوجود والوحوية).

نظرية (١): إذا كان الطرف الأيمن من المعادلة التفاضلية (1) متصلاً فى النطاق D وله مشتقه $\frac{\partial f}{\partial x}$ محدودة فى نطاق G للمتغيرين x, t ، $G \subset D$ ، فإن الحل $x(t) = x(t; t_0, x_0)$ والذى يحقق الشرط الابتدائى $x(t_0) = x_0$ حيث $(t_0, x_0) \in G$ يعتمد باستمرار على الشرط الابتدائى.

وبعبارة أخرى، نفترض أنه النقطة (t_0, x_0) يمر بها الحل $x(t)$ للمعادلة (1) المعروف على الفترة $\alpha \leq t \leq \beta$ ، $t_0 \in (\alpha, \beta)$. فإنه لأى $\varepsilon > 0$ يوجد $\delta > 0$ بحيث أن $|\bar{t}_0 - t_0| < \delta$ ، $|\bar{x}_0 - x_0| < \delta$ فإن الحل $\bar{x}(t)$ للمعادلة (1) الذى يمر

بالنقطة (\bar{t}_0, \bar{x}_0) يكون موجودا في $[\alpha, \beta]$ ويختلف عن الحل $x(t)$ بقيمة أقل من ε أى

$$|x(t) - \bar{x}(t)| < \varepsilon, \quad \forall t \in [\alpha, \beta].$$

ويتحقق نظرية مماثلة لنظام المعادلات التفاضلية

$$\frac{dx_i}{dt} = f_i(t, x_1, x_2, \dots, x_n), \quad i = 1, 2, \dots, n$$

فإذا تحققت شروط النظرية (1) فإنه يوجد حل وحيد لمسألة كوشى الذى يعتمد باستمرار على الشروط الابتدائية.

وعلى ذلك يقال أن مسألة كوشى قد صيغت بطريقة صحيحة. ويكون من المعلوم أن الفترة $[\alpha, \beta]$ للمتغير t تكون محدودة.

في كثير من المسائل قد يكون من المهم دراسة اعتماد الحل على القيم الابتدائية في الفترة غير المنتهية $t_0 \leq t < +\infty$. والانتقال من فترة منتهية الذى يكون الحل يعتمد باستمرار على الشروط الابتدائية إلى فترة غير منتهية قد يؤدي إلى تغير في طبيعة المسألة وطرق المعالجة لها. وهذا يؤدي إلى دراسة نظرية الاستقرار الذى بدأها لييانوف (Lyapunov أو Liapumov).

والآن نعطي فكرة عن امتداد (extendibility) الحلول. نفترض أنه لدينا النظام

$$\frac{dx_i}{dt} = f_i(t, x_1, x_2, \dots, x_n), \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (3)$$

حيث t متغير مستقل (للزمن مثلا)، والدوال $f_i(t, x_1, x_2, \dots, x_n)$ معرفة لكل $t \in (a, +\infty)$ ، x_1, x_2, \dots, x_n في النطاق $D \subset R^n$. إذا كانت f_i متصلة في نطاقها ولها مشتقات جزئية محدودة ومتصلة، فإن للنظام (3) يتحقق له نظرية الوجود: لمجموعة القيم $(t_0, x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0)$ ، $t \in (a, +\infty)$ ، $(x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0) \in D$ يوجد حل وحيد $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$ للنظام (3) معرف على الفترة $(t_0 - h_0, t_0 + h_0) \subset (a, \infty)$ وتحت الشروط الابتدائية

$$x_i(t_0) = x_i^0, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (4)$$

ونقدم المفاهيم التالية:

ليكن $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$ حلاً لمسألة كوشي (3)، (4) معرفاً على الفترة $I = (t_1, t_2)$ وهذا الحل يمكن امتداده لفترة أكبر.

يسمى الحل $y_1(t), y_2(t), \dots, y_n(t)$ بامتداد الحل $x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t)$ إذا كان معرفاً على فترة أكبر $I_1 \supset I$ وينطبق عليه عندما تكون $t \in I$ ويسمى الحل بأنه ممتد إلى غير نهاية (infinitely extendible). من اليمين لو من اليسار. ويمكن امتداده على طول المحور $-\infty < t < \infty$ (أو إلى نصف المحور $t_0 \leq t < +\infty$ أو $-\infty < t \leq t_0$).

ولاحقاً في هذا الباب نحتاج لمعرفة ما إذا كان يوجد حل $x_i(t)$ عندما $t_0 \leq t < \infty$ (نظرية الوجود الشمولي global). والخاصية متصلة (inherent) في النظام الخطي

$$\frac{dx_j}{dt} = \sum_{i=1}^n a_{ij}(t)x_i + f_j(t), \quad i = 1, 2, \dots, n$$

حيث الدوال f_i, a_i متصلة على $[a_0, +\infty)$ وكل من حلولها $x_i(t)$ تكون موجودة في الفترة $[a_0, +\infty)$ وأيضاً تكون وحيدة. ولكن ليس كل النظم لها هذه الخاصية. ومثال ذلك المعادلة التفاضلية:

$$\frac{dx}{dt} = x^2, \quad x(0) = \alpha, \quad \alpha > 0 \quad (5)$$

للدالة $f(t, x) = x^2$ متصلة ولها مشتقات من جميع الرتب ويكون حلها هو $x = \alpha / (1 - \alpha t)$. وهذا الحل يكون موجوداً فقط $(-\infty, 1/\alpha)$ والذي يعتمد على الشروط الابتدائية ولا يمكن امتداده إلى الفترة $[-\infty, 1/\alpha]$.

١٦-٢ الاستقرار: (تعريفات ومفاهيم)

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية من الرتبة الأولى

$$\frac{dx}{dt} = f(t, x) \quad (1)$$

حيث الدالة f متصلة لكل $t \in (a, \infty)$ ، $x \in D$ ولها مشتقة جزئية $\frac{\partial f}{\partial x}$

متصلة. ليكن $x = \varphi(t)$ حلا للمعادلة (1) الذى يحقق $x(t_0) = \varphi(t_0)$ ، $t_0 > a$.

ليكن $x = x(t)$ حلا أيضا لنفس المعادلة والذى يحقق $x(t_0) = x(t_0)$ وافترضنا أيضا أن الحلين $\varphi(t)$ و $x(t)$ معرفين لجميع قيم $t \geq t_0$ أى أنه يمكن امتدادهما بدون حدود إلى اليمين.

تعريف (1): يسمى الحل $x = \varphi(t)$ للمعادلة (1) بأنه مستقر فى مفهوم ليبانوف، عندما $t \rightarrow \infty$ ، إذا كان لأى $\varepsilon > 0$ يوجد $\delta = \delta(\varepsilon) > 0$ بحيث أن لأى حل $x = x(t)$ للمعادلة يكون

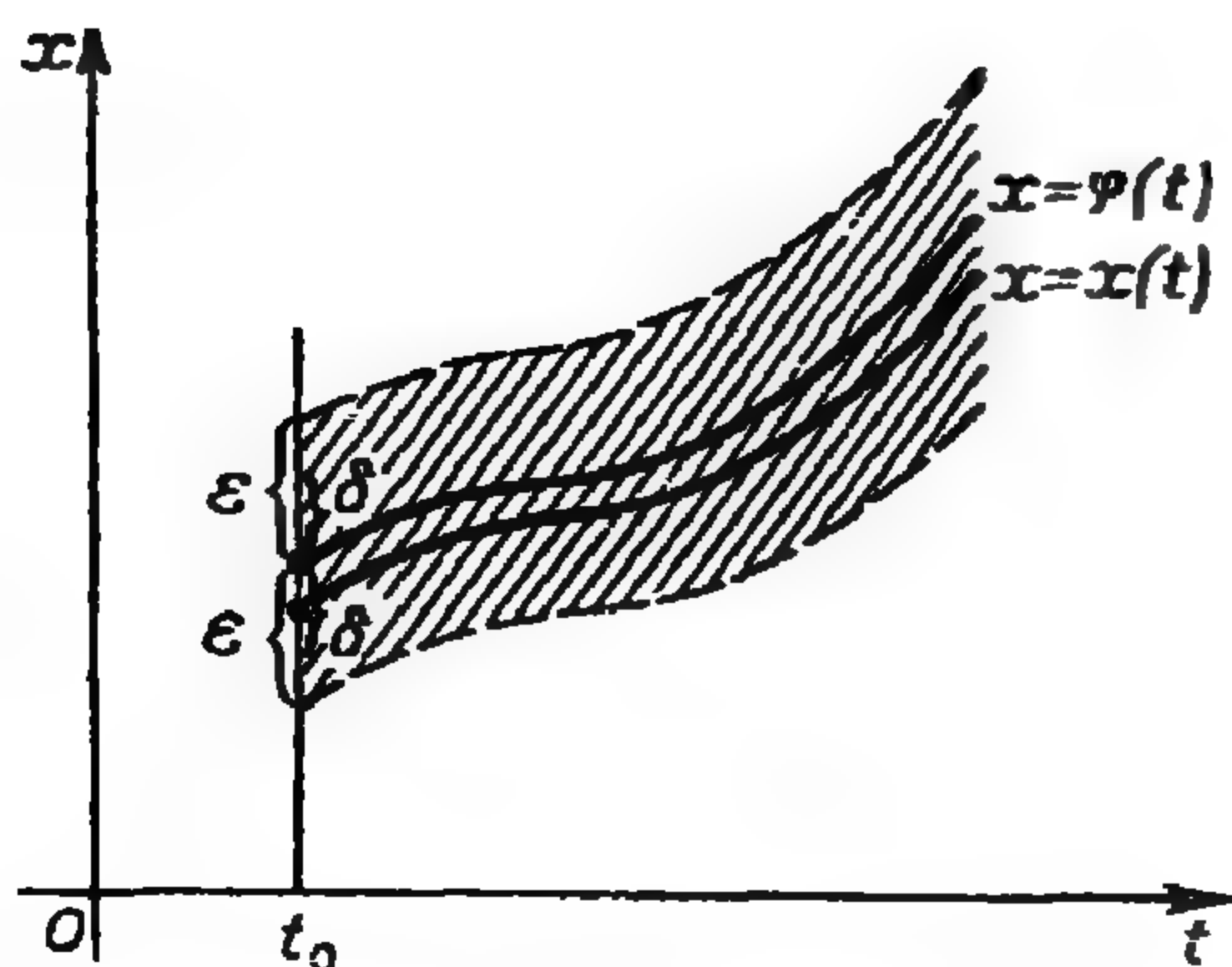
$$|x(t_0) - \varphi(t_0)| < \delta \quad (6)$$

$$\Rightarrow |x(t) - \varphi(t)| < \varepsilon \quad (7)$$

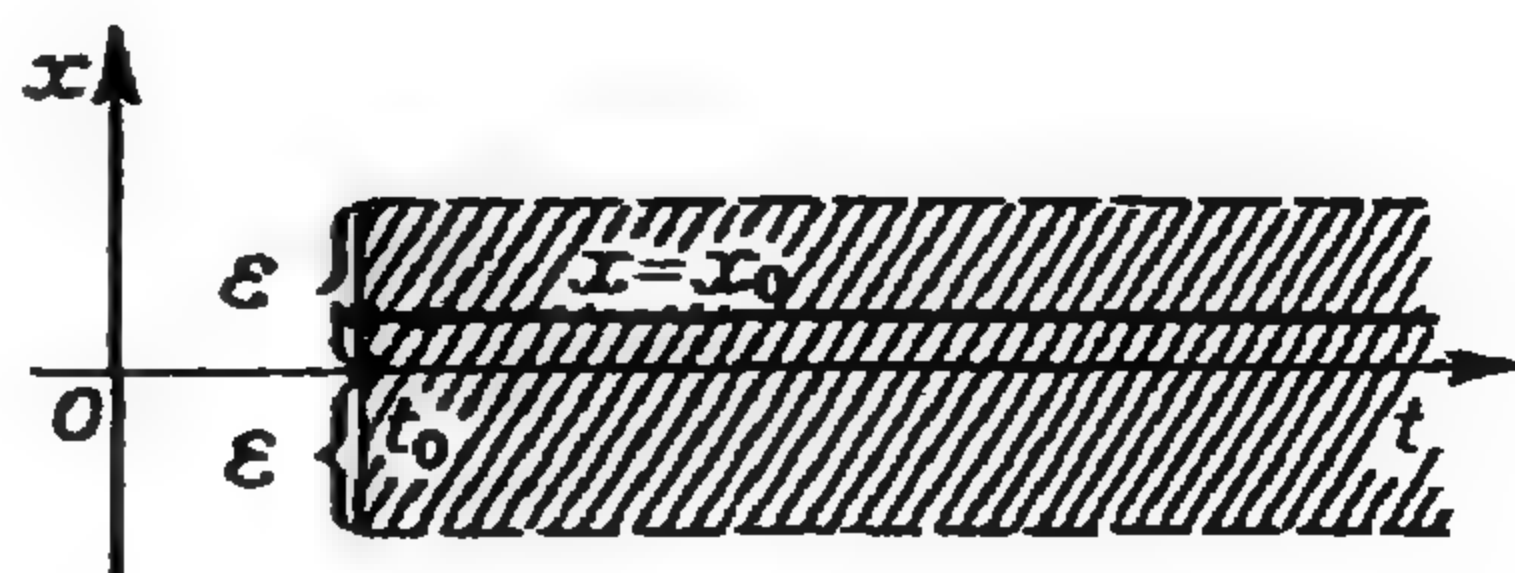
ولجميع $t \geq t_0$ (يمكن دائما أن نفترض أن $\delta \leq \varepsilon$).

وهذا يعنى أن جميع الحلول التى تكون قيمها الابتدائية قريبة من القيمة الابتدائية للحل $x = \varphi(t)$ تبقى قريبة أيضا لجميع $t \geq t_0$.

وهذا يعنى هندسيا التالى: الحل $x = \varphi(t)$ للمعادلة (1) يكون مستقرا، إذا كان الشريط (ε - band) الضيق يحتوى المنحنى $x = \varphi(t)$ ، فإن كل المنحنيات التكاملية (الحلول) $x = x(t)$ للمعادلة (1) تكون قريبة قريبا كافيا له عند اللحظة الابتدائية $t = t_0$ والتى تكون محتواه فى الشريط ε لجميع $t \geq t_0$ كما فى الشكل (1-أ)



شكل (1-أ)



شكل (1-ب)

أما إذا كان عندما $\delta > 0$ (الاختيارية للصغيرة) يوجد على الأقل حل واحد $x = x(t)$ للمعادلة (1) لا تتحقق له المتباينة (7) فإنه يقال أن الحل $x = \varphi(t)$ غير مستقر.

تعريف (٢): يقال أن الحل $x = \varphi(t)$ للمعادلة (1) مستقر تقاربياً (asymptotically) إذا كان

(i) تقاربياً

(ii) يوجد $\delta_1 > 0$ بحيث أن أي حل $x = x(t)$ للمعادلة (1) يحقق للشرط $|x(t_0) - \varphi(t_0)| < \delta_1$ يكون لدينا

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t) - \varphi(t)| = 0$$

وهذا يعنى أن جميع الحلول التى شروطها الابتدائية قريبة للحل المستقر تقاربياً $x = \varphi(t)$ لا تبقى فقط بالقرب منه عندما $t \geq t_0$ ولكن تقترب منه بدون حدود عندما $t \rightarrow \infty$.

لنعتبر نموذجاً فيزيائياً بسيطاً: نضع كرة صغيرة عند أسفل نصف كرة (فى مواضع إتران). فإذا أحدثنا اضطراباً صغيراً للكرة الصغيرة من نقطة إترانها فإنها تتأرجح (swing) حولها بدون احتكاك فتكون نقطة الاتزان مستقرة وتذبذب الكرة يقل تدريجياً مع الزمن عند وجود احتكاك فتكون نقطة الاتزان مستقرة تقاربياً.

مثال (١): إدرس استقرار الحل الصفري $x \equiv 0$ للمعادلة

$$\frac{dx}{dt} = 0$$

*

الحل: الحل $x \equiv 0$ يحقق الشرط الابتدائى $x(t_0) = 0$ وأي حل للمعادلة (*) الذى يحقق الشرط $x(t_0) = x_0$ له الصورة $x \equiv x_0$. ويكون واضحاً من الشكل (١-ب) السابق، الشريط ε حول المنحنى $x = 0$ يوجد $\delta > 0$ ، $(\delta = \varepsilon)$ ، بحيث أن المنحنى التكاملى (integral curve) $x = x_0$ الذى له $|x_0 - 0| < \delta$ يقع تماماً تحت الشريط ε لجميع $t \geq t_0$.

وبالتالى يكون الحل $x \equiv 0$ مستقراً. لا يوجد استقرار تقاربى حيث أن $x = x_0$ لا يؤول إلى الخط $x = 0$ عندما $t \rightarrow \infty$.

مثال (٢): لدرس استقرار الحل $x \equiv 0$ للمعادلة

$$\frac{dx}{dt} = -a^2 x \quad **$$

الحل: حل المعادلة (**) الذي يحقق الشرط $x(t_0) = x_0$ هو

$$x = x_0 e^{-a^2(t-t_0)}$$

وبأخذ $\varepsilon > 0$ نوجد الفرق بين الحل $x(t)$ ، $\varphi(t) = 0$

$$x(t) - \varphi(t) = x_0 e^{-a^2(t-t_0)} - 0 = (x_0 - 0) e^{-a^2(t-t_0)} \quad ***$$

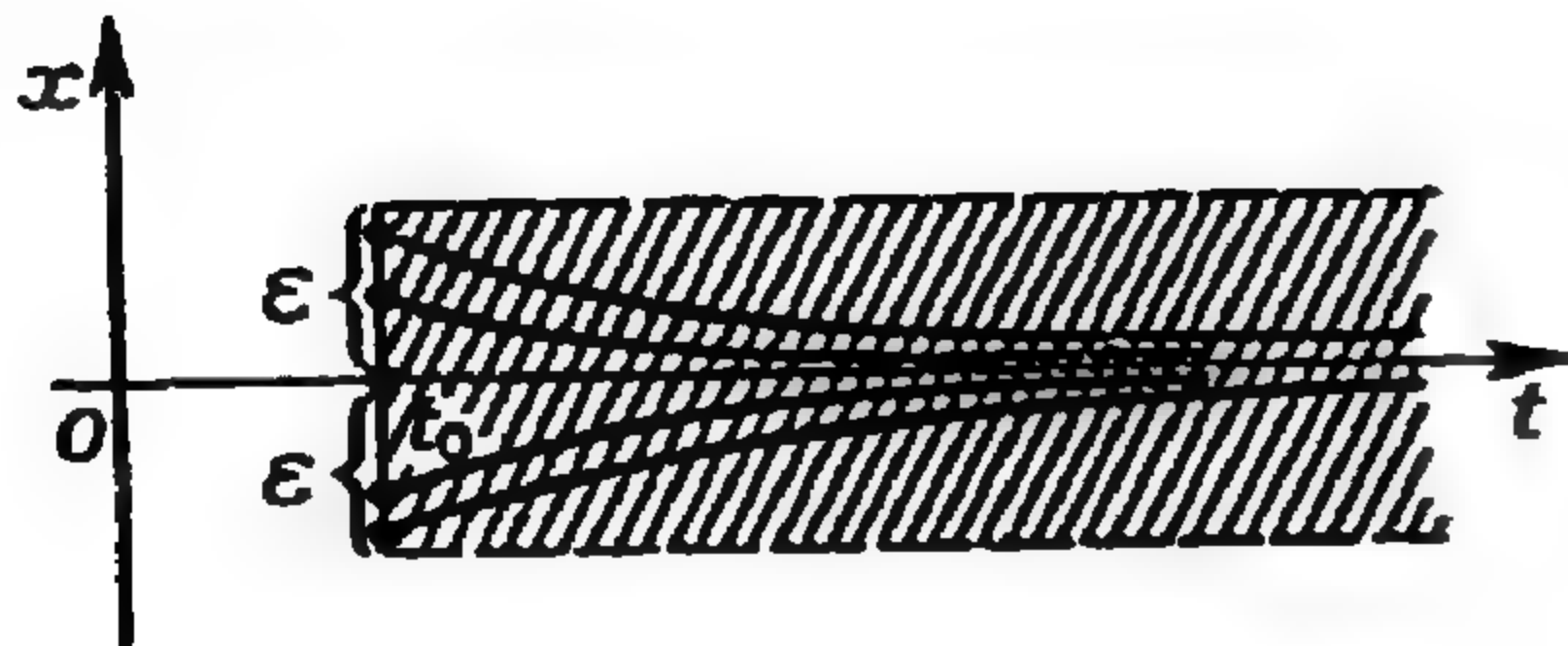
وحيث أن $e^{-a^2(t-t_0)} \leq 1$ لجميع $t \geq t_0$ فإنه يتضح من (***) وجود $\delta > 0$ ،
($\delta = \varepsilon$) ، بحيث أن $|x_0 - 0| < \delta = \varepsilon$ فيكون لدينا

$$|x(t) - \varphi(t)| = |x_0 - 0| e^{-a^2(t-t_0)} < \varepsilon, \quad \forall t \geq t_0$$

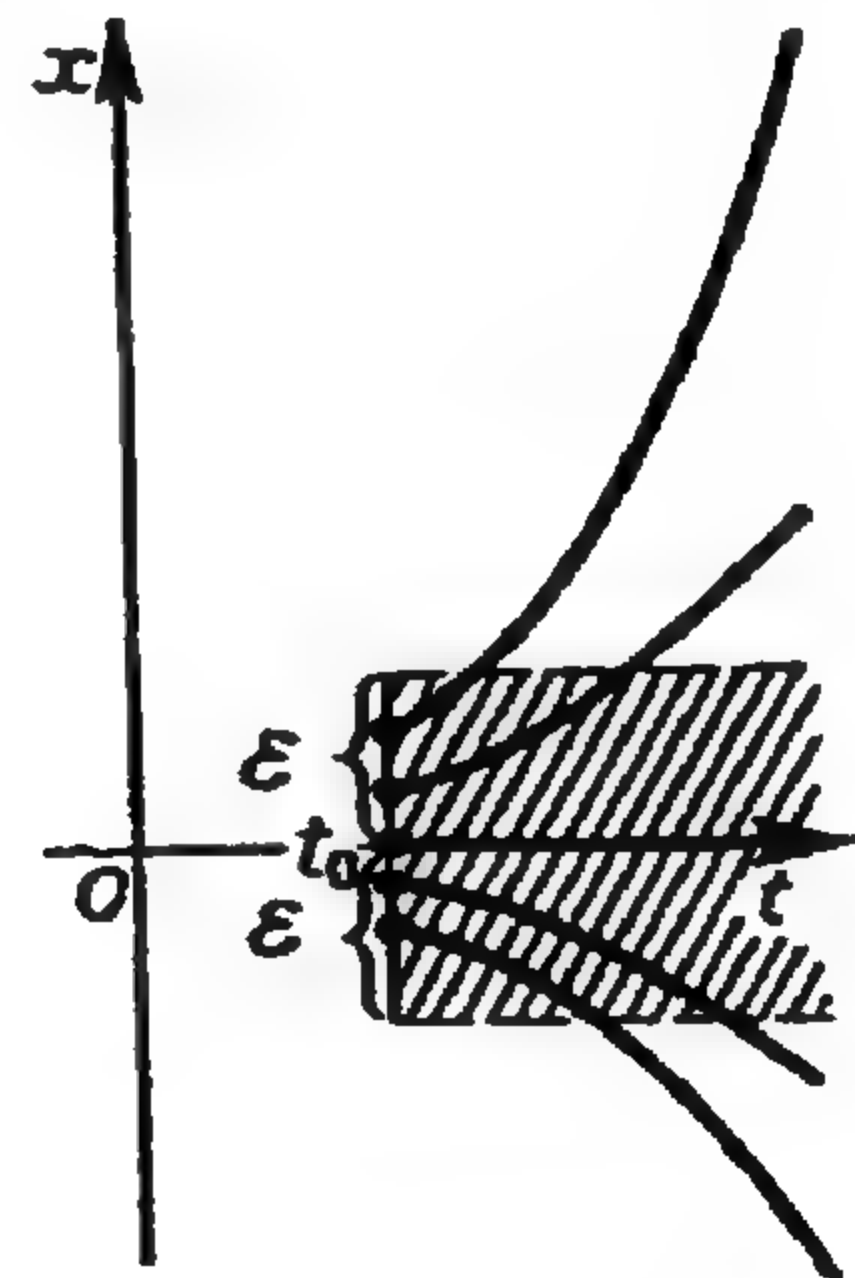
ومن التعريف، فهذا يؤدي إلى أن الحل $\varphi(t) \equiv 0$ للمعادلة (***) يكون مستقراً. وأيضاً حيث أن

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t) - \varphi(t)| = \lim_{t \rightarrow \infty} |x_0| e^{-a^2(t-t_0)} = 0$$

فإن الحل $\varphi(t) \equiv 0$ يكون مستقراً تقاربياً. لنظر الشكل (٢-أ)



شكل (٢-أ)



شكل (٢-ب)

مثال (٣): أثبت أن الحل $\varphi(t) \equiv 0$ للمعادلة $\frac{dx}{dt} = a^2 x$ غير مستقر.

الحل: لقيم $|x_0|$ الصغيرة اختياريًا يكون حل المعادلة المعطاه هو $x(t) = x_0 e^{a^2(t-t_0)}$ والذي لا يحقق الشرط هو $|x(t) - 0| = |x_0| e^{a^2(t-t_0)} < \varepsilon$ لقيم $t \geq t_0$ الكبيرة. وعلاوة على ذلك لأي $x_0 \neq 0$ يكون لدينا $|x(t)| \rightarrow \infty$ عندما $t \rightarrow \infty$ انظر الشكل (٢-ب). وبالتالي يكون الحل غير مستقر

مثال (٤): افحص استقرار النظام للتأليه

$$(a) \quad \frac{dx}{dt} = -xt \quad (b) \quad \frac{dx}{dt} = xt \quad (c) \quad \frac{dx_1}{dt} = -x_2, \frac{dx_2}{dt} = x_1$$

الحل: (a) يكون حل على الصورة

$$x(t) = x_0 \exp(-t^2/2) \quad (i)$$

حيث x_0 هي قيمة x عند $t=0$ أي $x(0) = x_0$ وليكن الحل الآخر هو

$$x^*(t) = x_0^* \exp(-t^2/2) \quad (ii)$$

حيث $x_0^* = x^*(0)$

نفترض $\|x_0 - x_0^*\| < \delta$ ومن (i)، (ii) نجد أن

$$\|x(t) - x^*(t)\| = |x_0 - x_0^*| \exp(-t^2/2) < \delta \exp(-t/2) \quad (iii)$$

وهذه المتباينة تؤدي إلى النظام (المعادلة) تكون مستقرة (حيث تتحقق المتباينة (3) مع $\delta = \varepsilon$). وعلاوة على ذلك $|x(t) - x^*(t)|$ تتحول إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ وعلى ذلك فإن الحل يكون مستقر تقاربياً.

الحلان الممكنان للمعادلة (b) هما

$$x(t) = x_0 \exp(t^2/2) \quad 6-a$$

$$x^*(t) = x_0^* \exp(t^2/2) \quad 6-b$$

بافتراض أن δ بحيث أن $|x_0 - x_0^*| < \delta$

فإن

$$|x(t) - x^*(t)| = |x_0 - x_0^*| \exp(t^2/2)$$

نرى فى هذه المعادلة أن مهما اخترنا ε كبيرة جدا فإننا يمكن أن نختار t بحيث أن $|x(t) - x^*(t)|$ أكبر من ε . وعلى ذلك يكون النظام غير مستقر.

١٦-٣ استقرار نظم المعادلات التفاضلية:

نعتبر نظام المعادلات التفاضلية

$$\frac{dx_i}{dt} = f_i(t, x_1, x_2, \dots, x_n), \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (1)$$

حيث f_i معرفة $a < t < +\infty$ ، $(x_1, x_2, \dots, x_n) \in D$ ويحقق شروط نظرية وجود ووحوية حل مسألة كوشى. ونفترض أن جميع حلول (1) قد امتدت إلى اليمين $t \geq t_0 > a$.

تعريف (١): يقال أن الحل $\varphi_i(t)$ للنظام (1) مستقرا عندما $t \rightarrow \infty$ إذا كان لأى $\varepsilon > 0$ يوجد $\delta = \delta(\varepsilon) > 0$ بحيث أن لأى حل $x_i(t)$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ للنظام الذى قيمه الابتدائية تحقق

$$|x_i(t_0) - \varphi_i(t_0)| < \delta, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

فإن المتباينة

$$|x_i(t) - \varphi_i(t)| < \varepsilon \quad (2)$$

تتحقق لجميع $t \geq t_0$ أى أن الحلول ذات القيم الابتدائية القريبة تبقى قريبة لجميع قيم $t \geq t_0$.

وإذا لم تتحقق المتباينة (2) لأى $\delta > 0$ الصغيرة الاختيارية على الأقل لواحد من $x_i(t)$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ فإنه يقال أن الحل $\varphi(t)$ غير مستقر.

تعريف (٢): يقال أن الحل $\varphi_i(t)$ للنظام (1) مستقر تقريبا إذا كان

(i) مستقرا

(ii) يوجد $\delta_i > 0$ بحيث أن أى حل $x_i(t)$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ للنظام حيث

$$|x_i(t_0) - \varphi_i(t_0)| < \delta_1$$

يحقّق الشرط

$$\lim_{t \rightarrow \infty} |x_i(t) - \varphi_{i0}(t)| = 0, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

مثال (١): استخدم تعريف الاستقرار في مفهوم لييانوف لإثبات أن حل النظام

$$\frac{dx}{dt} = y, \quad \frac{dy}{dt} = -x \quad (*)$$

تحت الشروط الابتدائية

$$x(0) = 0, \quad y(0) = 0 \quad (**)$$

يكون مستقراً.

الحل. حل النظام (*) والتي يحقق الشروط (**) هو $x(t) \equiv 0, y(t) \equiv 0$. وحل للنظام الذي يحقق الشرط $x(0) = x_0, y(0) = y_0$ يكون على الصورة

$$x(t) = x_0 \cos t + y_0 \sin t, \quad y(t) = -x_0 \sin t + y_0 \cos t$$

وبأخذ $\varepsilon > 0$ نثبت وجود $\delta(\varepsilon) > 0$ بحيث أن

$$|x_0 - 0| < \delta, \quad |y_0 - 0| < \delta$$

يكون لدينا

$$|x(t) - 0| = |x_0 \cos t + y_0 \sin t| < \varepsilon$$

$$|y(t) - 0| = |-x_0 \sin t + y_0 \cos t| < \varepsilon$$

لجميع $t \geq 0$. وهذا يعنى من التعريف أن الحل $x \equiv 0, y \equiv 0$ للنظام (*) يكون مستقراً. ومن الواضح أن

$$|x_0 \cos t + y_0 \sin t| \leq |x_0 \cos t| + |y_0 \sin t| \leq |x_0| + |y_0|$$

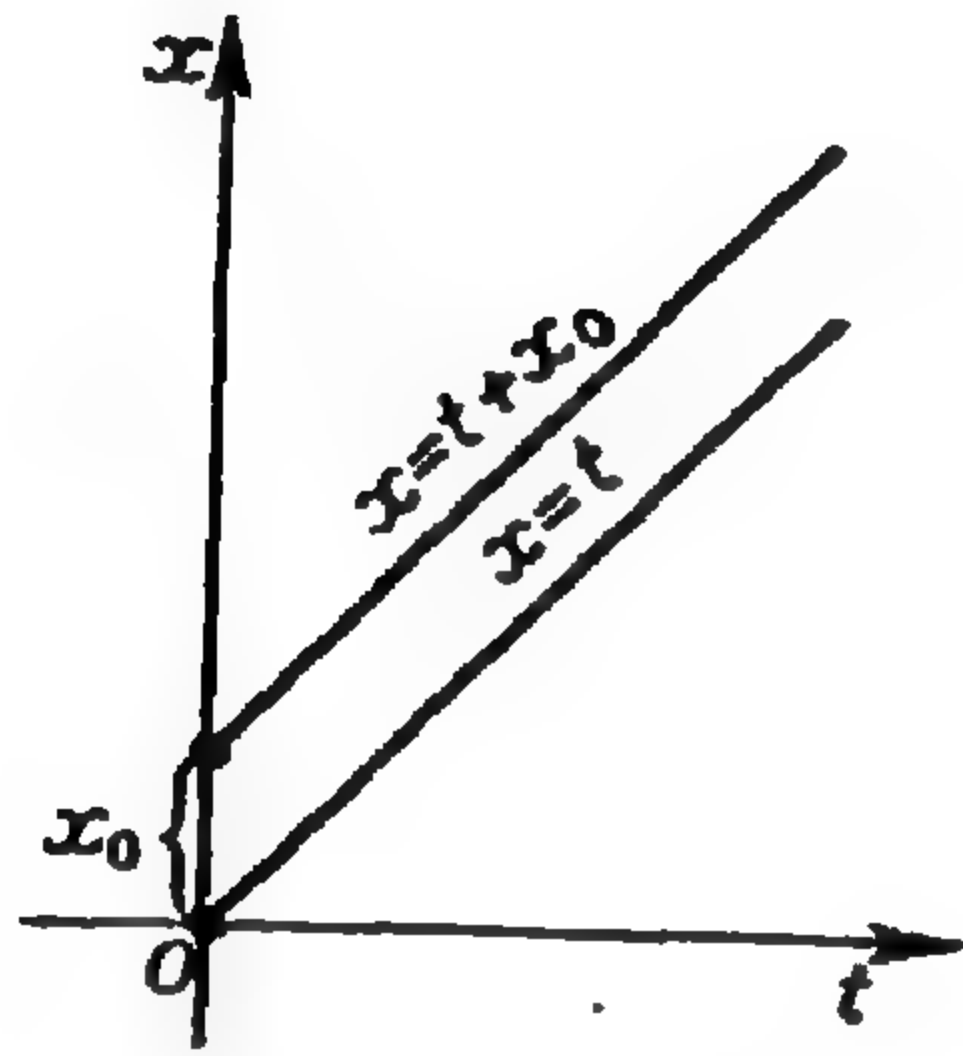
$$|-x_0 \sin t + y_0 \cos t| \leq |x_0 \sin t| + |y_0 \cos t| \leq |x_0| + |y_0|$$

وإذا أخذنا $\delta(\varepsilon) = \varepsilon/2$ فإنه لكل $|x_0| < \delta, |y_0| < \delta$ يكون لدينا

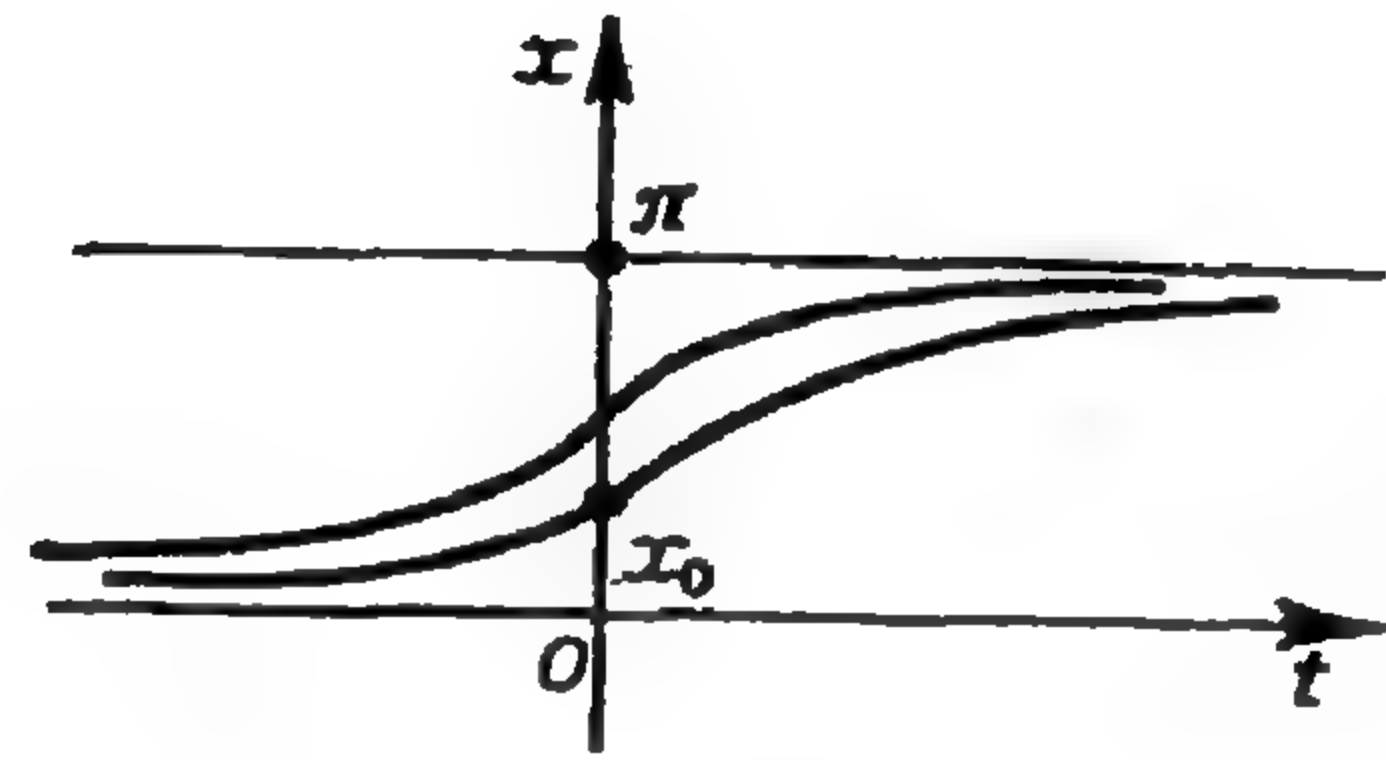
$$|x_0 \cos t + y_0 \sin t| < \varepsilon , \quad |-x_0 \sin t + y_0 \cos t| < \varepsilon$$

لجميع $t \geq 0$ أى أن الحل الصفري يكون مستقراً في مفهوم ليبانوف، هذا بالرغم من كون الاستقرار ليس تقاربياً .

وفي الحقيقة أن الحل غير الصفري المستقر للمعادلة التفاضلية لا يقترح أن الحل يكون محدوداً. فلتوضيح ذلك نعتبر المعادلة $dx/dt = 1$ والحل تحت الشرط $x(0) = 0$ هو الدالة $\varphi(t) = t$. والحل مع الشرط الابتدائي $x(0) = x_0$ له الصورة $x(t) = t + x_0$. وهندسياً يكون واضحاً من الشكل (أ-٣) أنه لأي $\varepsilon > 0$ يوجد $\delta > 0$ ، $(\delta = \varepsilon)$ ، بحيث أن أي حل $x(t)$ للمعادلة التي تحقق المتباينة $|x_0 - 0| < \delta$ يحقق الشرط $|x(t) - t| < \varepsilon$ ، $\forall t \geq 0$. وهذا يعني أن الحل $\varphi(t) = t$ مستقر ولكنه غير محدود عندما $t \rightarrow \infty$.



(شكل ٣-أ)



(شكل ٣-ب)

وأيضاً فالحقيقة أن الحل المحدود لا يعني أن يكون الحل مستقراً. ومثال ذلك ليكن لدينا

$$\frac{dx}{dt} = \sin^2 x \quad (3)$$

ومن الموضح أن حلولها هي

$$x = k\pi , \quad k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \quad (4)$$

وبتكامل (3) نجد أن

$$x(t) = \cot^{-1}[(\cot x_0) - t] , \quad x_0 \neq k\pi \quad (5)$$

جميع الحلول (4)، (5) تكون محدودة في $(-\infty, \infty)$ والحل $\varphi(t) \equiv 0$ يكون غير مستقر عندما $t \rightarrow \infty$ لأن لأي $x_0 \in (0, \pi)$ يكون لدينا

$$\lim_{x \rightarrow \infty} x(t) = \pi$$

كما في الشكل (٣-ب)

وعلى هذا يكون محدودية الحل واستقرار الحل لهما مفهومين مستقلين.

ملحوظة: الحل $\varphi_i(t)$ للنظام (1) يمكن تحويله إلى الحل الصفري (trivial) $y_i \equiv 0$ لنظام آخر بالتحويل $y_i = x_i(t) - \varphi_i(t)$. نفترض للتبسيط أن لدينا معادلة تفاضلية واحدة

$$\frac{dx}{dt} = f(t, x) \quad (*)$$

واننا نريد فحص استقرار الحل $\varphi(t)$ للمعادلة. نضع $y(t) = x(t) - \varphi(t)$ (تسمى $x(t) - \varphi(t)$ بالاضطراب) فإن $x(t) = y(t) + \varphi(t)$ وبالتعويض في المعادلة (*) نحصل على

$$\frac{dy}{dt} + \frac{d\varphi}{dt} = f(t, y(t) + \varphi(t)) \quad (**)$$

ولكن $\varphi(t)$ هي حل للمعادلة (*) وبالتالي $\frac{d\varphi}{dt} = f(t, \varphi(t))$ ومن (**) يكون لدينا

$$\frac{dy}{dt} = f(t, y(t) + \varphi(t)) - f(t, \varphi(t)) = F(t, y)$$

أي

$$\frac{dy}{dt} = F(t, y) \quad (***)$$

وهذه المعادلة لها الحل $y \equiv 0$ لأن $y = 0$ تحقق الطرفين أي

$$F(t, 0) = f(t, \varphi(t)) - f(t, \varphi(t)) = 0$$

ولتلخيص سؤال استقرار الحل $\varphi(t)$ للنظام (*) يؤدي إلى سؤال استقرار الحل البديهي $y=0$ للمعادلة (***) التي اختزلت من (*). وبالتالي فيما يلي سوف نفترض أن الحل البديهي هو الذي نفحصه في دراسة الاستقرار.

١٦-٤ استقرار النظم الذاتية Stability of autonomous system

يقال أن المعادلة التفاضلية ذاتية إذا كان الطرف الأيمن منها f_i لا يحتوى على t صراحة ويكون على الصورة

$$\frac{dx_i}{dt} = f_i(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

وهذا يعنى أن قانون تغير الدوال المجهولة الذى توصف بالنظام الذاتى لا تعتمد على الزمن كما فى كثير من القوانين الفيزيائية.

لنعتبر النظام الذاتى

$$\frac{dx_i}{dt} = f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \quad (1)$$

ولیکن أيضاً

$$f_i(a_1, a_2, \dots, a_n) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

وتكون فئة الدوال $x_i(t) = a_i$ حلاً للنظام (1). تسمى النقطة (a_1, a_2, \dots, a_n) فى الفضاء الطورى (x_1, x_2, \dots, x_n) بنقطة سكون [stationary - إتران equilibrium - حرجة] للنظام. لناخذ النظام (1) الذى فيه $f_i(0, 0, \dots, 0) = 0$ وبالتالى $x_i(t) = 0$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ هى نقطة إتران للنظام.

لنعرف $S(R)$ على أنها الكرة $\sum_{i=1}^n x_i^2 < R^2$. نفترض أن النظام فى $S(R)$ يحقق شروط نظرية وجود ووحدية حل مسألة كوشى.

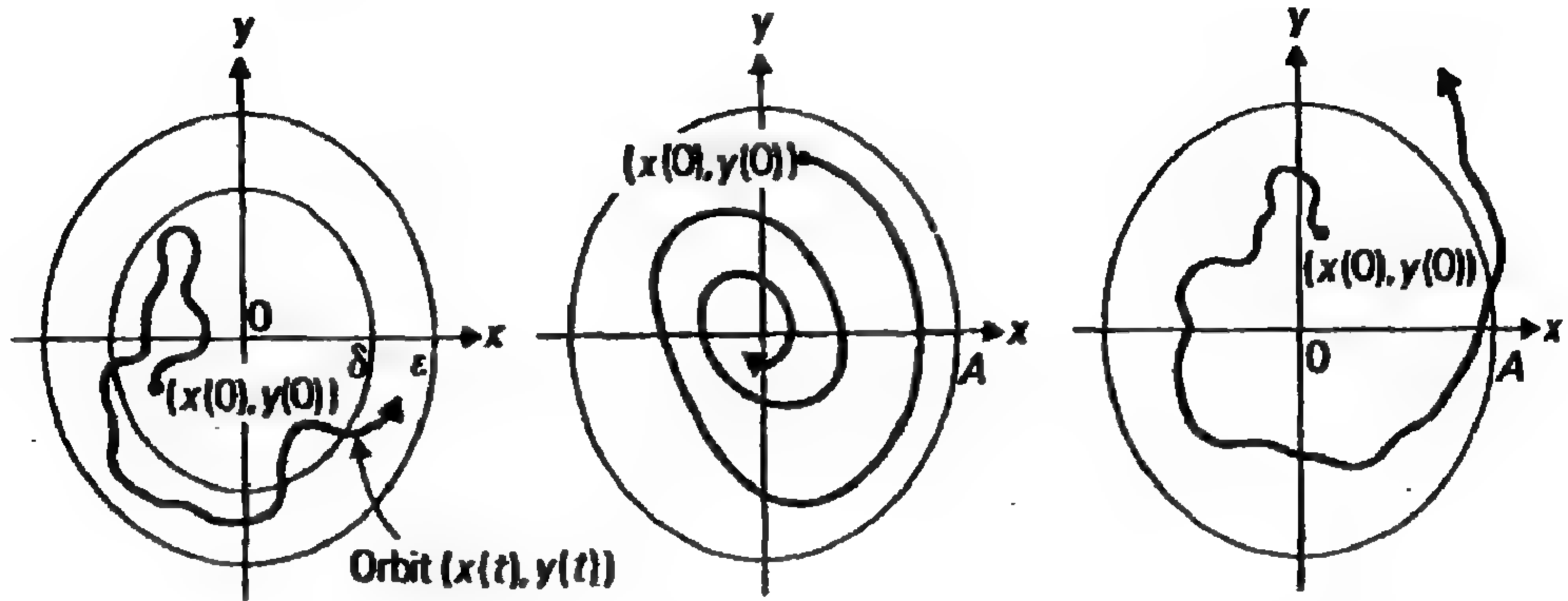
تعريف (١): يقال أن نقطة الاتزان $x_i = 0$ ، $i = 1, 2, \dots, n$ للنظام (1) مستقرة، إذا كان لأى $\varepsilon > 0$ ($0 < \varepsilon < R$) يوجد $\delta = \delta(\varepsilon) > 0$ بحيث أن أى مسار (path) للنظام يبدأ عند اللحظة الابتدائية $t_0 = 0$ عند النقطة $(x(0), y(0))$ يبقى دائماً داخل الكرة $S(\varepsilon)$ كما فى الشكل (٤)

كما تكون نقطة الاتزان مستقرة تقاربياً إذا كانت

(i) مستقرة

(ii) يوجد $\delta_1 > 0$ بحيث أن أى مسار للنظام يبدأ عند نقطة $(x(0), y(0))$ فى $S(\delta_1)$ يؤول إلى نقطة الأصل عندما $t \rightarrow \infty$ كما فى الشكل (٤)

ويقال أنها غير مستقرة إذا لم تكن مستقرة كما فى الشكل (٤)



مستقرة

مستقرة تقاربيا

غير مستقرة

شكل (٤)

مثال (١): اعتبر النظام

$$\frac{dx}{dt} = y, \quad \frac{dy}{dt} = -x$$

الحل: المسار هنا دوائر متحدة المركز $x^2 + y^2 = h^2$ مركزها نقطة الأصل وهى نقطة الاتزان للنظام. فإذا أخذنا $\delta = \epsilon$ فإن أى مسار يبدأ داخل الدائرة $S(\delta)$ يبقى دائما داخل $S(\delta)$ وبالتالي يكون الحل مستقرا. ولكن للمسارات لا تقترب من نقطة الأصل فهى ليست مستقرة تقاربيا.

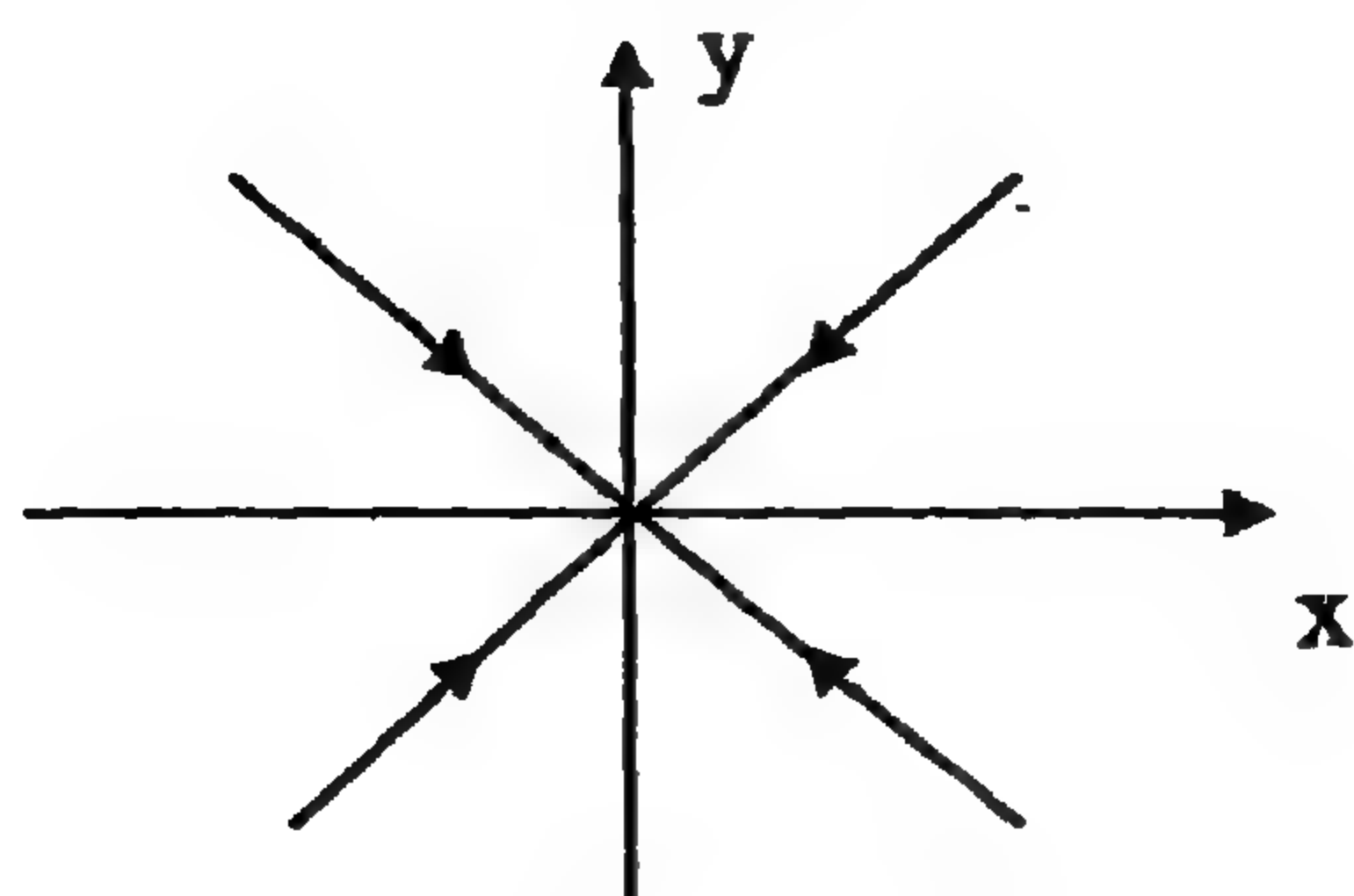
مثال (٢): اعتبر النظام

$$\frac{dx}{dt} = -x, \quad \frac{dy}{dt} = -y$$

الحل: يكون حل النظام هو

$$x = Ae^{-t}, \quad y = Be^{-t}$$

وبالتالى يكون $y/x = B/A = K$ ثابتاً وبالتالي تكون المسارات أشعة (rays) تنهى عند نقطة الأصل (كما فى شكل (٥))

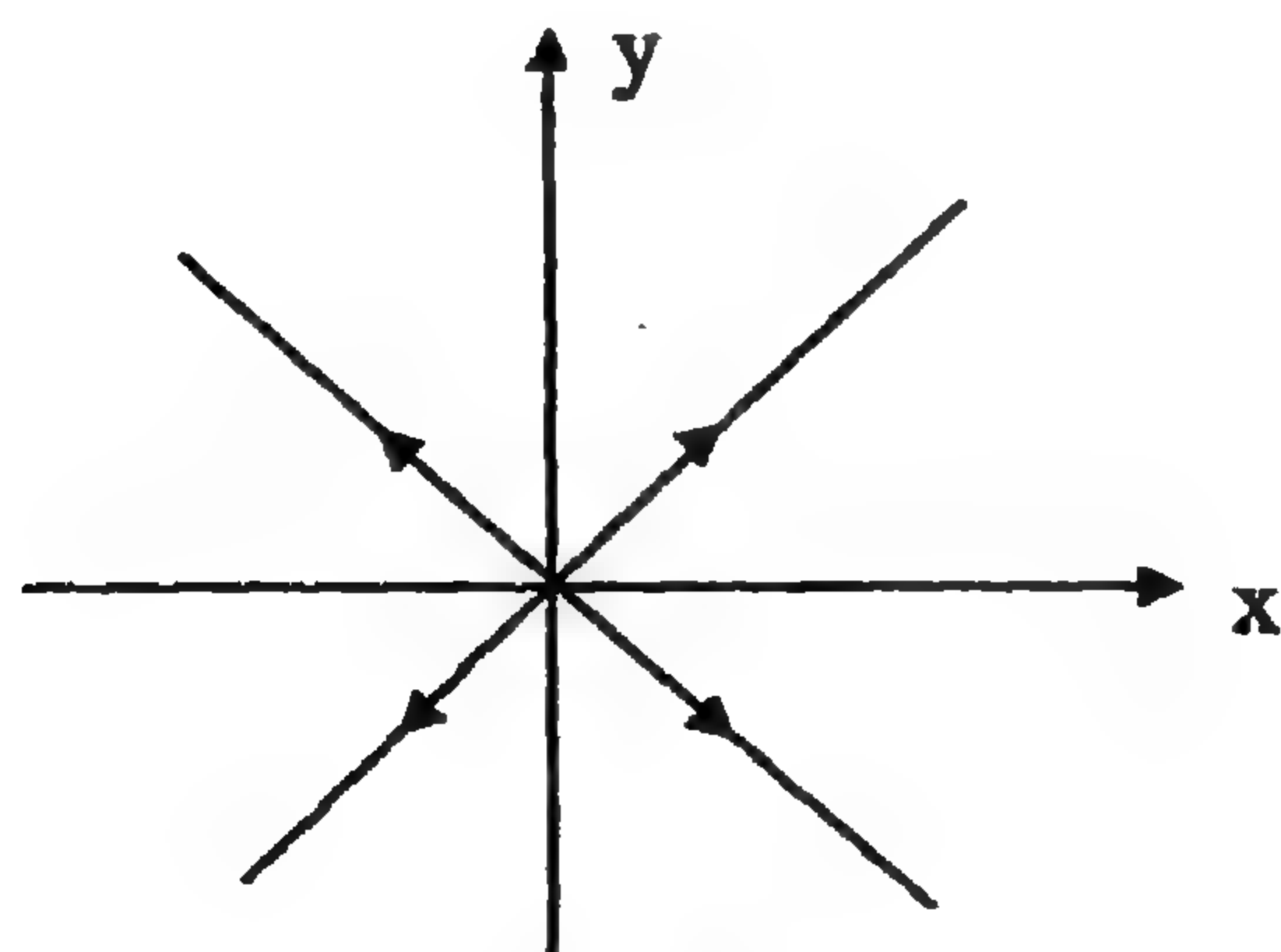


شكل (٥)

ويمكن أن نختار $\delta = \epsilon$. وأى نقطة على المسار التى تقع فى اللحظة الابتدائية داخل $S(\delta)$ تبقى دائماً داخل الدائرة $S(\epsilon)$ وأيضاً تقترب إلى نقطة الأصل عندما $t \rightarrow \infty$ وبذلك تكون نقطة الاتزان مستقرة تقاربياً.
مثال (٣): اعتبر النظام

$$\frac{dx}{dt} = x, \quad \frac{dy}{dt} = y$$

الحل: حل هذا النظام هو $x = Ae^{t}$, $y = Be^{t}$ ، (ثابت) $\frac{y}{x} = k$ والمسارات عبارة عن أشعة تنبعث من نقطة الأصل ولكن عكس المثال السابق تكون الحركة على الأشعة تبتعد عن المركز وبذلك تكون نقطة الاتزان غير مستقرة
كما فى شكل (٦)



شكل (٦)

ملحوظة: دراسة المسارات في جوار نقطة الاتزان $x = 0$ ، $y = 0$ لمعادلة تفاضلية متجانسة في المستوى معطاه في باب النظرية الكيفية لحلول المعادلات التفاضلية.

١٦-٥ بعض نظريات الاستقرار:

نظرية (١): جميع حلول النظام

$$\underline{x}' = A(t)\underline{x} \quad (1)$$

حيث $A(t)$ مصفوفة متصلة من الرتبة $n \times n$ على $[0, \infty)$ ، $\underline{x} \in R^n$ ، تكون مستقرة إذا فقط إذا كانت محدودة.

البرهان: إذا كانت جميع حلول النظام الخطي (1) محدودة فإنه يوجد ثابت موجب M بحيث أن $\|\Phi(t)\| \leq M$ ، $t \geq t_0$ ، حيث $\Phi(t)$ مصفوفة أساسية للنظام (1) ويحقق $\Phi(t_0) = I$ ، حيث I مصفوفة الوحدة. إذا كان $\varepsilon > 0$ فإن

$$\|\bar{x}_0 - x_0\| < \varepsilon / M = \delta(\varepsilon) \Rightarrow$$

$$\|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0) - \underline{x}(t, t_0, x_0)\| = \|\Phi(t)(\bar{x}_0 - x_0)\| \leq M \|\bar{x}_0 - x_0\| < \varepsilon$$

وبالتالي جميع حلول النظام (1) تكون مستقرة. لاثبات العكس، ليكن جميع حلول (1) مستقرة، وعلى ذلك يكون حلها للصفرى $\underline{x}(t, t_0, 0) \equiv 0$ مستقراً أيضاً. وبالتالي لأي $\varepsilon > 0$ يوجد $\delta = \delta(\varepsilon) > 0$ بحيث أن

$$\|\bar{x}_0\| < \delta \Rightarrow \|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0)\| < \varepsilon , \quad t \geq t_0$$

ونعرف أن

$$\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0) = \Phi(t)\bar{x}_0$$

وبالتالي

$$\|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0)\| = \|\Phi(t)\bar{x}_0\| < \varepsilon$$

والآن ليكن \bar{x}_0 مع $\delta/2$ في المركبة i^{th} وأصغراً في كل مكان آخر. فيكون لدينا

$$\|\Phi(t)\bar{x}_0\| = \|\phi_i(t)\| \delta/2 < \varepsilon$$

حيث ϕ_i هو العمود رقم i في المصفوفة $\Phi(t)$ وعلى ذلك

$$\|\phi_i(t)\| < 2\varepsilon/\delta, \quad t \geq t_0, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

وهذا يؤدي إلى

$$\|\Phi(t)\| \leq \frac{2n\varepsilon}{\delta} = M, \quad t \geq t_0 \text{ لجميع}$$

وبالتالي لأي حل يكون لدينا

$$\|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0)\| = \|\Phi(t)\bar{x}_0\| < M \|\bar{x}_0\|$$

وبالتالي جميع حلول النظام (1) تكون محدودة.

نظرية (٢): إذا كانت جميع القيم الذاتية للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة فإن كل حل للنظام

$$\dot{x}^* = Ax \quad (2)$$

حيث A مصفوفة ثابتة يكون مستقراً تقاربياً.

البرهان: حيث أن القيم الذاتية للمصفوفة A لها أجزاء حقيقية سالبة فإنه يوجد ثابتان M, α بحيث أن

$$\|\Phi(t)\| \leq M \exp[-\alpha(t - t_0)], \quad t \geq t_0$$

حيث Φ هي المصفوفة الأساسية للنظام (2) وتحقق $\Phi(t_0) = I$. ليكن $\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0)$ ، $\underline{x}(t, t_0, \underline{x}_0)$ حلين للنظام (2) مع القيميتين الابتدائيتين \bar{x}_0 ، \underline{x}_0 عندما $t = t_0$.

وحيث أن $M \exp[-\alpha(t - t_0)]$ دالة تناقصية ولكل $\varepsilon > 0$ فإن العلاقة

$$\|\bar{x}_0 - \underline{x}_0\| < \frac{\varepsilon}{2} M^{-1} = \delta(\varepsilon) > 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0) - \underline{x}(t, t_0, \underline{x}_0)\| \leq \|\Phi(t)\| \|\bar{x}_0 - \underline{x}_0\|$$

$$\leq M \exp[-\alpha(t - t_0)] < \varepsilon$$

لكل $t \geq t_0$

أى أن عندما $t \rightarrow \infty$ فإن

$$\|\underline{x}(t, t_0, \bar{x}_0) - \underline{x}(t, t_0, x_0) \rightarrow 0,$$

وبالتالى جميع حلول النظام (2) تكون مستقرة تقاربيا.

ملحوظة: استقرار الحل غير الثابت للنظام الخطى غير المتجانس يمكن اختزاله إلى السؤال عن استقرار الحل الصفري للنظام المتجانس المناظر كما يلي

ليكن لدينا النظام الخطى

$$\dot{\underline{x}} = A(t)\underline{x} + \underline{f}(t) \quad , \quad \underline{f} \in R^n \quad (3)$$

ونريد دراسة استقرار الحلول $x^*(t)$. ليكن $x(t)$ هو أى حل آخر ونعرف $\xi(t)$ بالعلاقة

$$\xi(t) = \underline{x}(t) - \underline{x}^*(t) \quad (4)$$

ويكون للشرط الابتدائى

$$\xi(t_0) = \underline{x}(t_0) - \underline{x}^*(t_0) \quad (5)$$

وأيضاً تحقق ξ للمعادلة المتجانسة المناظرة إلى (3)

$$\dot{\xi} = A(t)\xi \quad (6)$$

ومن المقارنه (4)، (5)، (6) مع الشرط

$$\|\underline{x}(t_0) - \underline{x}^*(t_0)\| < \delta \Rightarrow \|\underline{x}(t) - \underline{x}^*(t)\| < \varepsilon$$

نرى أن استقرار الحل $x^*(t)$ يكون مكافئاً لاستقرار الحل الصفري (البديهي) للنظام (6). ويسمى $\xi(t)$ باضطراب الحل $x^*(t)$.

وحيث أن التكوين الجديد للمسألة لا يعتمد على حل النظام (3) فإنه يمكن أن تصوغ النظرية التالية.

نظرية (٣): جميع حلول النظام الخطى (3) لها نفس خاصية الاستقرار التى للحل الصفري (أو أى حل آخر) للمعادلة المتجانسة (6).

مثال (١): جميع حلول النظام $\dot{x}_1 = x_2, \dot{x}_2 = -\omega^2 x_1 + f(t)$ تكون مستقرة ولكن ليست مستقرة تقاربياً، وتصبح المعادلة (5) $\dot{\xi}_1 = \xi_2, \dot{\xi}_2 = -\omega^2 \xi_1$ ويكون الحل الصفري (نقطة الاتزان) مركزاً وله الخواص المعروفة.

مثال (٢): جميع حلول النظام $\dot{x}_1 = x_2, \dot{x}_2 = -kx_2 - \omega^2 x_1 + f(t)$ مستقرة تقاربياً وتكون المعادلة (5) على الصورة

$$\dot{\xi}_1 = \xi_2, \dot{\xi}_2 = -\omega^2 \xi_1 - k \xi_2$$

ويكون الحل الصفري طبقاً لنقطة للسكون $\xi_1 = \xi_2 = 0$ وهي عقدة مستقرة (لولبية) مستقرة تقاربياً.

نظرية (٤): إذا كان

(i) A مصفوفة ثابتة وقيمها الذاتية لها لجزء حقيقي سالبة

(ii) $C(t)$ مصفوفة متصلة لكل $t \geq t_0$ وأن التكامل

$$\int_{t_0}^t \|C(s)\| ds$$

محدود على $t > t_0$ فإن جميع حلول النظام $\dot{x} = (A + C(t))x$ تكون مستقرة تقاربياً.

البرهان: نكتب النظام على الصورة

$$\dot{x} = Ax + C(t)x \quad (7)$$

وإذا كان $x(t)$ حلاً فإن $C(t)x(t)$ دالة في t فيكون لدينا حل المعادلة غير المتجانسة على الصورة

$$x(t) = \Phi(t)\Phi^{-1}(t_0)x_0 + \int_{t_0}^t \Phi(t-s+t_0)\Phi^{-1}(t_0)C(s)x(s)ds \quad (8)$$

حيث Φ هي المصفوفة الأساسية للنظام $\dot{x} = Ax$ ، $x(t_0) = x_0$ وعلى ذلك يكون لدينا

$$\|x(t)\| \leq \|\Phi(t)\| \|\Phi^{-1}(t_0)\| \|x_0\| + \|\Phi^{-1}(t_0)\| \int_{t_0}^t \|\Phi(t-s+t_0)\| \|C(s)\| \|x(s)\| ds \quad (9)$$

وحيث أن A لها قيمة ذاتية ذات أجزاء حقيقية سالبة فإنه يوجد ثابتان M, α بحيث أن

$$\|\Phi(t)\| \leq M e^{-\alpha t}, \quad t \geq t_0$$

وبوضع $\|\Phi^{-1}(t_0)\| = \beta$ نجد أن

$$\|x(t)\| e^{\alpha t} \leq M \beta \|x_0\| + \int_{t_0}^t \{\|x(s)\| e^{\alpha s}\} \{\|C(s)\| M e^{-\alpha_0 s}\} ds \quad (10)$$

باستخدام متباينة جرونويل نجد أن

$$\|x(t)\| e^{\alpha t} \leq M \beta \|x_0\| \exp \left(\beta M e^{-\alpha_0 t_0} \int_{t_0}^t \|C(s)\| ds \right)$$

أي

$$\|x(t)\| \leq M \beta \|x_0\| \exp \left(\beta M e^{-\alpha_0 t_0} \int_{t_0}^t \|C(s)\| ds - \alpha t \right) \quad (11)$$

وعلى ذلك يكون كل حل محدودا لكل $t \geq t_0$ و بالتالي يكون مستقرا. وايضا كل حل يؤول إلى الصفر عندما $t \rightarrow \infty$ وعلى ذلك مستقر تقاريبا.

نتيجة: إذا كانت $C(t)$ تحقق شروط النظرية و النظام $\dot{x} = Ax$ يكون تقريبا خطيا فان جميع حلول النظام $\dot{x} = (A + C(t))x$ تكون محدودة وبالتالي مستقرة.

يمكن دراسة استقرار المعادلة التفاضلية من الرتبة n فاذا استبدلنا بالمعادلة

$$x^{(n)} + a_1(t)x_1^{(n-1)} + \dots + a_n(t)x_1 = f(t)$$

بالنظام المكافئ

$$\dot{x}_1 = x_2, \dot{x}_2 = x_3, \dots, \dot{x}_{n-1} = x_n, \dot{x}_n = -a_1 x_n - \dots - a_n x_1 + f(t) \quad (12)$$

وتكون فئة القيم الابتدائية $\{x_1(t_0), x_2(t_0) \dots x_n(t_0)\}$ المناظرة للقيم الابتدائية للمعادلة المعطاه

$$\{x_1(t_0), x_1'(1)(t_0) \dots x_1^{(n-1)}(t_0)\}$$

وبالتالى لمناقشة استقرار حلول المعادلات بدلالة تعريف النظام نستخدم التمثيل (12). ويمكن إثبات أن النظام الذى حصلنا عليه بتحويل المتغيرات يضمن الاحتفاظ بخواص حلول النظام الأصلى.

مثال (٣): اثبت أن عندما $a > 0$ ، $b > 0$ تكون جميع حلول المعادلة

$$\ddot{x} + a\dot{x} + (b + ce^{-t} \cos t)x = 0$$

مستقرة تقاربيا لجميع $t \geq t_0$ ، لأى t_0 .

الحل: يكون النظام المكافئ بوضع $\dot{x} = y$ هو

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -b & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -ce^{-t} \cos t & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

أى

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -b & -a \end{pmatrix}, C(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -ce^{-t} \cos t & 0 \end{pmatrix}$$

وتكون القيم الذاتية للمصفوفة A سالبة إذا كان $a > 0$ ، $b > 0$ وأيضا

$$\int_{t_0}^{\infty} \|C\| dt = |c| \int_{t_0}^{\infty} e^{-t} |\cos t| dt < \infty$$

ونرى أن جميع شروط النظرية مستوفاة وجميع حلول النظام (المعادلة) تكون مستقرة تقاربيا.

مثال (٤): اثبت أن جميع حلول المعادلة

$$\ddot{x} + \{a + c(1+t^2)^{-1}\}x = f(t)$$

تكون مستقرة إذا كان $a > 0$.

الحل: بوضع $x = y$ تؤول المعادلة إلى النظام

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -a & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -c(1+t^2)^{-1} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ f(y) \end{pmatrix}$$

جميع حلول النظام لها خاصية الاستقرار كحل صفري (أو أي حل آخر) للنظام المتجانس المناظر إلى

$$\dot{\xi} = (A + C(t))\xi$$

حيث

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -a & 0 \end{pmatrix}, C(t) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -c(1+t^2)^{-1} & 0 \end{pmatrix}$$

وتكون حلول النظام $\dot{\xi} = A\xi$ محدودة عندما $a > 0$ (الحل الصفري يكون مركز في مستوى الطور). أيضاً

$$\int_{t_0}^{\infty} \|C(t)\| dt = |c| \int_{t_0}^{\infty} \frac{dt}{1+t^2} < \infty$$

وعلى ذلك من النتيجة السابقة جميع حلول النظام $\dot{\xi} = \{A + c(t)\}\xi$ محدودة وبالتالي مستقرة. (لاحظ أن المعادلة غير المتجانسة يمكن أن تعتمد على $f(t)$ ، قد يكون لها حدود غير محدودة ولكنها حلول مستقرة).

ملحوظة: في باب سابق درمنا معرفة استقرار المعادلات والنظم التفاضلية مستخدمين القيم الذاتية وكذلك نستخدم طريقة لييانوف لدراسة الاستقرار في باب لاحق.

تمارين

١- حل النظام $\dot{x} = -y(x^2 + y^2)$, $\dot{y} = x(x^2 + y^2)$

وانتبت أن الحل الصفري يكون مستقراً والحلول الأخرى تكون غير مستقرة.

[استخدم التعويض $x = r \cos(r^2 t + \varphi)$, $y = r \sin(r^2 t + \varphi)$]

واستنتج أن $\dot{r} = 0$, $\dot{\varphi} = 0$ وانتبت أنه في هذه الاحداثيات تكون حلول النظام مستقرة.

٢- ادرس استقرار حلول النظام التالى

(i) $\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^t$, (ii) $\ddot{x} + e^{-t} \dot{x} + x = 0$

٣- اثبت أن كل حل للنظام

$$\dot{x} = t^2 x , \dot{y} = -ty$$

يكون مستقر تقاربياً.

٤- المعادلة

$$\dot{x} + \alpha x + \epsilon x^3 = \epsilon \gamma \cos \omega t$$

يكون لها حل تحت توافقى (subharmonic)

$$x = (4\gamma)^{2/3} \cos \frac{1}{3} \omega t$$

عندما $w^2 = a \left(\alpha + \frac{3}{4^{1/3}} \epsilon \gamma^{2/3} \right)$ اثبت أن هذا الحل مستقر.

٥- وقع كل نقاط الاتزان للمعادلة $\ddot{x} = x^2 + a$ لجميع قيم البارامتر a

٦- ادرس استقرار النظام الخطي

a) $\dot{x}_1 = t^{-2}x_1 + 4x_2 - x_3 + t^{-2}$

b) $\dot{x}_1 = 2x_1 + e^{-t}x_2 - 2x_3 + e^t$

$\dot{x}_2 = -x_1 + t^{-2}x_2 + x_3 + t$

$\dot{x}_2 = -x_1 + e^{-t}x_2 + x_3 + 1$

$\dot{x}_3 = t^{-2}x_1 - \alpha x_2 - 4x_3 + 1$

$\dot{x}_3 = (4 + e^{-t})x_1 - x_2 - 4x_3 + e^t$

٧- ادرس استقرار الحل الصفري للنظام

(i) $\dot{x}_1 = e^{-x_1-x_2} - 1, \dot{x}_2 = e^{-x_2-x_3} - 1, \dot{x}_3 = -x_3$

(ii) $\ddot{x} + \left[\frac{1+(t-1)|\dot{x}|}{1+t|\dot{x}|} \right] \dot{x} + \frac{1}{4}x = 0$

٨- اثبت أن الحل الصفري للمعادلة

$$u' = \begin{cases} u^2 \sin^2 \frac{1}{u} & , u \neq 0 \\ 0 & u = 0 \end{cases}$$

ليس مستقر تقريبا.

٩- اثبت أن إذا كان $1 < 2k < \frac{3}{2}, h \neq 0$ فإن للنظام

$\dot{x}_1 = -kx_1, \dot{x}_2 = he^{-kt} - (2t \sin 2t - \cos 2t + 2k)x_2$

ليس مستقرا في $[0, \infty)$ ولكن يكون مستقرا تقريبا إذا كان $1 < 2k, h = 0$

١٠- للمعادلة التفاضلية $u' = u(1-u)$ ، اثبت أن

(أ) الحل الصفري $u(t) \equiv 0$ غير مستقر (ب) الحل $u \equiv 1$ مستقر تقريبا

١١- ادرس استقرار الحلول $u \equiv 0, u \equiv 1$ للمعادلة $u' = u(u^2 - 1)$

واثبت أن حلها الصفري $x \equiv 0$ يكون مستقر تقريبا

١٢- ادرس استقرار النقاط الحرجة للنظام $\dot{x}_1 = 3x_1 + x_2, \dot{x}_2 = -\alpha_1 + x_2$

١٣- استخدم تعريف الاستقرار لدراسة استقرار النظم التالية

$$(i) \quad \frac{dx}{dt} + x = 1, x(0) = 1,$$

$$(ii) \quad \frac{dx}{dt} - x = 1, \alpha(0) = -1$$

$$(iii) \quad \frac{dx}{dt} = 2, x(0) = 0, \quad \frac{dx}{dt} = 2, x(0) = 1$$

١٤- اعتبر النظام $y' = -x + y$, $x' = 0$

(i) اثبت أن المسارات خطوط مستقيمة وأن نقطة الأصل غير مستقرة.

١٥- اعتبر للنظام $\dot{x} = -y(1+x)$, $\dot{y} = x(1+y)$ اثبت أن نقطة الأصل مستقرة ولكن ليست مستقرة تقاربياً.

الباب السابع عشر

طريقة ليبانوف

Lyapunov's method

١٧-١ مقدمة: سنتعرض في هذا الباب لدراسة طريقة ليبانوف للمعادلات التفاضلية الذاتية وغير الذاتية وغير الخطية وكذلك إمكانية إيجادها. وتستخدم طريقة ليبانوف لدراسة استقرار حلول المعادلات التفاضلية

١٧-٢ الأنظمة الذاتية: تعرضنا في باب سابق لدراسة الاستقرار للنظم الخطية وغير الخطية بمقارنتها مع النظم الخطية. وفي أحيان كثيرة تفشل هذه الطريقة وخصوصاً إذا كان النظام الخطى مستقراً فقط. وقد تغلب العالم الرياضى الروسى Lyapunov أو (Liapunov) على هذه العقبات. لنفترض أنه لدينا نظام معادلات تفاضلية التى ينتج من وصف نظم فيزيائية. إذا كانت النقطة الحرجة تتأخر نقطة أقل طاقة (Potential) للنظام وإذا كانت طاقة النظام ثابتة أو تتناقص فإنه يكون من المعقول أن نضمن بأن النقطة الحرجة تكون مستقرة. ومن الناحية الأخرى فإن النقطة الحرجة طبقاً لأقصى طاقة جهد فإن النقطة تكون غير مستقرة.

ليكن لدينا النظام الذاتى

$$x' = f(x, y), \quad y' = g(x, y) \quad (1)$$

حيث نفترض أن نقطة الأصل نقطة حرجة. ليكن $V(x, y)$ دالة متغير حقيقى متصلة فى المستوى xy مع مشتقات جزئية متصلة من الرتبة الأولى. ليكن D منطقة تحتوى نقطة الأصل وأن $V(0,0)=0$ ، $V(x, y) > 0$ لجميع (x, y) الأخرى فى D فإنه يقال أن $V(x, y)$ موجبة حتماً (positive definite) فى D . إذا كان $V(0,0)=0$ ، $V(x, y) < 0$ لجميع (x, y) الأخرى فى D فإنه يقال أن $V(x, y)$ سالبة حتماً (negative definite) فى D . إذا كان $V(x, y) \geq 0$ (أو $V(x, y) \leq 0$) فإنه يقال أن $V(x, y)$ شبه موجبة حتماً (أو شبه سالبة حتماً) positive semidefinite (negative semidefinite) فى D . إذا كان $V(x, y)$ لا تحقق أى من هذه الشروط فإنه يقال أنها غير محددة.

مثال: (أ) الدالة $V(x, y) = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$ موجبة حتما لجميع قيم x, y حيث $x^2 + y^2$ هي مربع المسافة من النقطة (x, y) إلى نقطة الاصل.

(ب) الدالة $-(x^2 + y^2)$ سالبة حتما.

(جـ) الدالة $V(x, y) = x^2$ شبه موجبه حتما لأن $V(0, \alpha) = 0$ لأي قيمة للعدد الحقيقي α .

(د) الدالة $V(x, y) = -y^2$ شبه سالبة حتما.

(هـ) الدالة $V(x, y) = xy$ غير محددة، لأن $V(\alpha, \alpha) = \alpha^2 > 0$ ، $V(\alpha, -\alpha) = -\alpha^2 < 0$ لجميع الاعداد $\alpha > 0$.

عادة الطاقة للكلية للنظام تتناسب مع x, y فى الحالة التى تكون فيها النظرية التالية محققة.

نظرية (١): تكون الدالة

$$V(x, y) = x^2 + axy + by^2$$

(أ) موجبة حتما إذا وفقط إذا كان $4b^2 - a^2 > 0$

(ب) شبه موجبة حتما إذا وفقط إذا كان $4b^2 - a^2 \geq 0$

البرهان: إذا كان $4b - a^2 > 0$ وباكمال للمربع نجد أن

$$x^2 + axy + by^2 = \left(x + \frac{a}{2}y\right)^2 + \left(b - \frac{a^2}{4}\right)y^2 \quad (2)$$

إذا كان $y \neq 0$ فإن $\left[b - \frac{a^2}{4}\right]y^2 > 0$ من الافتراض وتكون $V(x, y)$ موجبة

حتما. ومن الناحية الأخرى نفترض أن $\left[b - \frac{a^2}{4}\right] \leq 0$ وباختيار أى y غير

صفريه $x = -\frac{a}{2}y$ نجد أن التعبير (2) يكون أقل من أو يساوى الصفر

والذى يتعارض مع الافتراض، حيث V موجبة حتما. وبالتالي $4b - a^2 > 0$ وهذا يثبت الجزء (أ) من النظرية. وبالمثل يمكن اثبات الجزء (ب).

ملحوظة: نلاحظ أن $V(x,y)$ سالبة حتماً إذا وفقط إذا كان $-V(x,y)$ موجبة جتما وعلى ذلك تكون النظرية السابقة صالحة في حالة سالبة حتماً وشبه حتماً.

مثال (١):

(أ) للدالة $x^2 - xy + 2y^2$ تكون موجبة حتماً لأن $4b^2 - a^2 = 7 > 0$.

(ب) الدالة $V(x,y) = -x^2 + 4xy - 4y^2$ شبه سالبة حتماً، لأن $-V(x,y) = x^2 - 4xy + 4y^2$ ، $4b^2 - a^2 = 0$ ، V - لكون شبه موجبة حتماً.

(جـ) الدالة $x^2 + 4xy - 4y^2$ غير محددة حيث لا V ولا $-V$ تنتمي إلى أى نوع من الأنواع الأربعة.

ليكن $V(x,y)$ دالة موجبة حتماً متصلة وقابلة للاشتقاق فإتينا نعرف اشتقاق V على مسار النظام (1) بالعلاقة

$$V'(x,y) = \frac{\partial V}{\partial x}x' + \frac{\partial V}{\partial y}y' = \frac{\partial V}{\partial x}f(x,y) + \frac{\partial V}{\partial y}g(x,y) \quad (3)$$

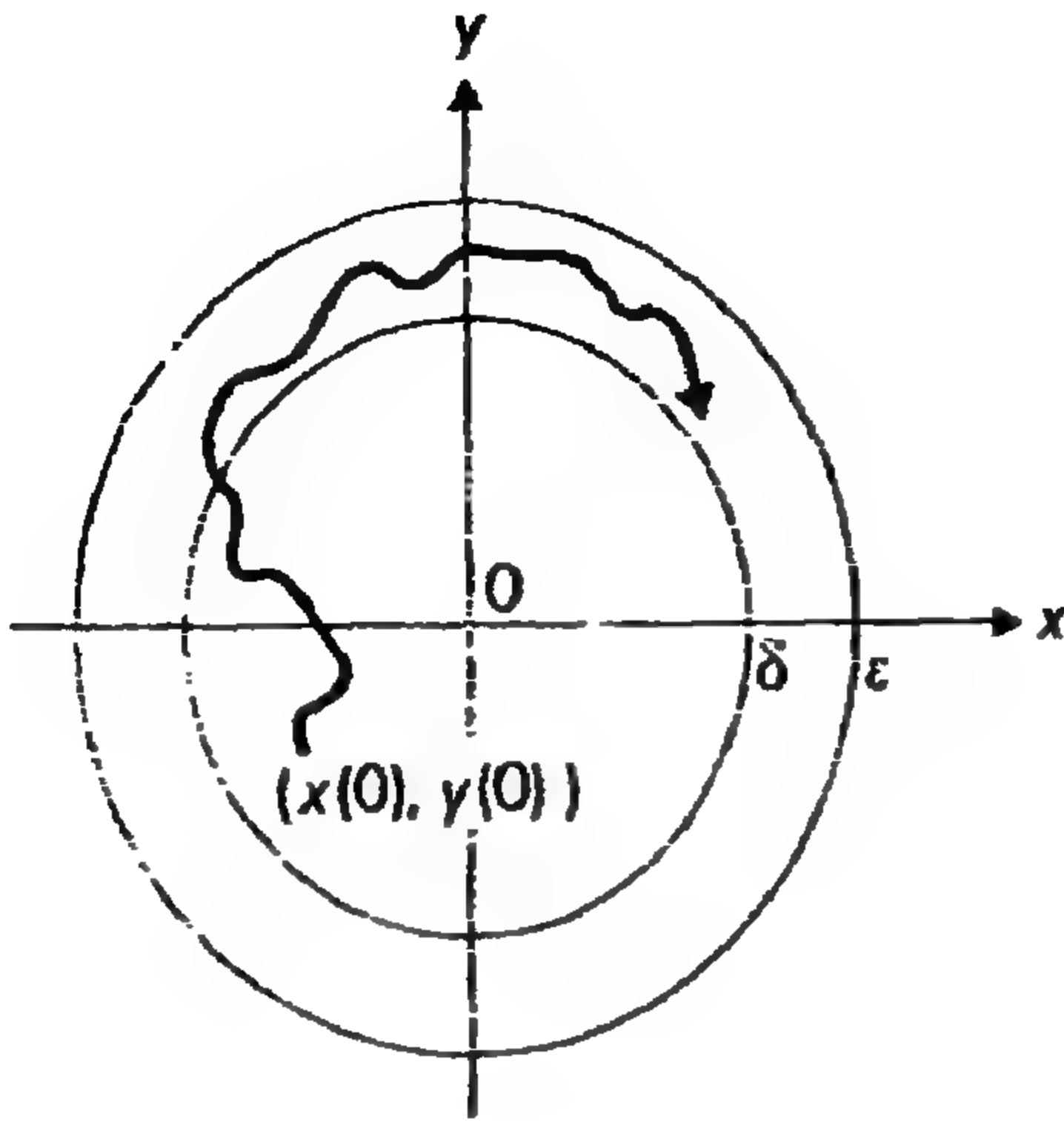
عندما تتحقق هذه العلاقة والنظام (1) فإن $V(x,y)$ تسمى بدالة ليبانوف للنظام. وتؤكد أنه لكي تكون دالة ليبانوف للنظام (1) فإنه يجب ان تحقق $V(x,y)$ قابلية الاشتقاق وموجبة حتماً ولها مشتقات على مسارات معرفة بالعلاقة (3). ويجب أن تؤكد أن $V(x,y)$ تكون دالة ليبانوف للنظام (1) فقط عندما تكون $V'(x,y)$ معرفة بالنسبة إلى (1) طبقاً إلى (3). يوجد اختيارات كثيرة لدالة ليبانوف، ولكن أغلبها غير مفيد.

والأهمية العظمى لتعريف مشتقة V على مسارات (1) يعطى بالنظرية التالية:

نظرية (٢): ليكن $V(x,y)$ دالة ليبانوف للنظام (1) فإن

- (i) إذا كان $V'(x,y)$ شبه سالبة حتماً فإن نقطة الأصل تكون مستقرة.
- (ii) إذا كان $V'(x,y)$ سالبة حتماً فإن نقطة الأصل تكون مستقرة تقاربياً.
- (iii) إذا كان $V'(x,y)$ موجبة حتماً فإن نقطة الأصل تكون غير مستقرة.

البرهان:



(i) ليكن $\epsilon > 0$. يجب أن نثبت أنه يوجد $\delta > 0$ بحيث أنه إذا كان $(x_0, y_0) \in D$ وأن $\sqrt{x_0^2 + y_0^2} < \delta$ فإن الحل $(x(t, x_0), y(t, y_0))$ يحقق المتباينة

$$\sqrt{[x(t, x_0)]^2 + [y(t, y_0)]^2} < \epsilon$$

لجميع قيم $t \geq 0$. نعرف

$$m = \min_{\sqrt{x^2 + y^2} = \epsilon} V(x, y)$$

وهذه القيمة الأدنى تكون موجودة لأن $V(x, y)$ متصلة على الدائرة $x^2 + y^2 = \epsilon^2$. وعلاوة على ذلك من اتصال V وأن $V(0, 0) = 0$ فإنه يوجد $\delta > 0$ بحيث أن $V(x, y) < m$ طالما $\sqrt{x_0^2 + y_0^2} < \delta$ (كما في الشكل). نفترض أنه يوجد عدد $t^* > 0$ بحيث $x^2(t^*, x_0) + y^2(t^*, y_0) = \epsilon^2$. وبما أن

$$\frac{dV}{dt} = V'(x, y) \leq 0$$

يكون لدينا

$$V(x(t, x_0), y(t, y_0)) \leq V(x_0, y_0), \quad t \geq 0$$

وبالتالي

$$V(x(t^*, x_0), y(t^*, y_0)) \leq V(x_0, y_0) < m \leq V(x(t^*, x_0), y(t^*, y_0)),$$

حيث أن m تكون أقل ما يمكن على الدائرة $x^2 + y^2 = \epsilon^2$ وهذا للتناقض يثبت (i)، حيث أنه يبين أن $x(t, x_0)^2 + y(t, y_0)^2 < \epsilon^2$ لجميع قيم $t \geq 0$.

(ii) من المعطيات أن V تتناقص عند تزايد t . وحيث أن V تكون موجبة لجميع قيم x, y وتتناقص على المسار فإنه يوجد

$$\lim_{t \rightarrow \infty} V(x(t), y(t)) = \lambda \geq 0$$

وعلىنا اثبات أن $\lambda=0$ وحيث بالتالى $(0,0)$ هى النقطة الوحيدة التى تكون عندها $V=0$ وبالضرورة يكون لدينا

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = 0$$

نفترض $\lambda > 0$ ، فإنه كما سبق يوجد $\eta > 0$ بحيث أن $V(x_0, y_0) < \lambda$ طالما $\sqrt{x_0^2 + y_0^2} < \eta$ الذى يعنى أن المسار $(x(t), y(t))$ لا يدخل أبدا المنطقة الحلقية المعطاه $x^2 + y^2 < \eta^2$. ليكن $\varepsilon > 0$ كما فى (i) وليكن أيضا

$$m_1 = \min_{\eta \leq \sqrt{x^2 + y^2} \leq \varepsilon} -V'(x, y)$$

وحيث أن $\eta > 0$ ، V' سالبة حتما، يكون لدينا $m_1 > 0$. وبالتالى حيث $m_1 \leq -V'(x, y)$ يكون لدينا $V'(x(t), y(t)) \leq -m_1$ لجميع قيم $t \geq 0$. وبالتالى بالتكامل نحصل على

$$\int_0^t V'(x(s), y(s)) ds \leq \int_0^t -m_1 ds$$

أى

$$V(x(t), y(t)) - V(x_0, y_0) \leq -m_1 t$$

أى

$$V(x(t), y(t)) \leq V(x_0, y_0) - m_1 t$$

ولكن الطرف الأيمن من هذه المتباينة يصبح سالبا عندما $t \rightarrow \infty$ وهذا يتعارض مع كون V موجبة حتما إلا إذا كان $m_1 = 0$. ولكن $m_1 = 0$ إذا فقط وإذا كان $\eta = 0$ والتى تتحقق إذا فقط إذا كان $\lambda = 0$ وهذا يثبت (ii) ويمكن إثبات (iii) بنفس الطريقة.

مثال (٢): ليكن لدينا النظام

$$x' = y, y' = -x - \varepsilon y$$

وأن دالة لييانوف هى $V = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$ وعلى ذلك

$$V'(x, y) = \frac{\partial V}{\partial x} x' + \frac{\partial V}{\partial y} y' = xy + y(-x - \epsilon y) = -\epsilon y^2$$

وهي شبه سالبة حتما وبالتالي تكون نقطة الأصل مستقرة.

مثال (٣): اعتبر النظام

$$\dot{x} = -y + xy, \quad \dot{y} = x - x^2$$

النقطة الحرجة هي نقطة الأصل. ليكن دالة لييانوف هي $V = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$

فإن

$$V'(x, y) = \frac{\partial V}{\partial x} x' + \frac{\partial V}{\partial y} y' = x(-y + xy) + y(x - x^2) = 0$$

وحيث أن V موجبة حتماً وان $V = 0$ فإن دالة لييانوف تكون موجودة وبالتالي تكون نقطة الأصل مستقرة.

ملحوظة: نلاحظ أن نظرية (٢) لاتعطينا أحسن نتيجة ممكنة لأننا نعرف أن نقطة الأصل لهذا النظام مستقرة تقاربياً.

مثال (٤): في حركة كتلة مربوطة في زنبرك، مع علم وجود احتكاك بافتراض أن قوة الاستعادة (restoring) تتناسب مع بعد الكتلة عن نقطة الأصل. وعادة نفترض أن قوة الاستعادة دالة غير خطية $-f(x)$ للمسافة من نقطة الأصل. وتكون معادلة الحركة هي

$$x'' + f(x) = 0 \quad (1)$$

ولتحليل هذه المعادلة نفترض أن

$$f(0) = 0, \quad xf(x) > 0, \quad x \neq 0 \quad (2)$$

أي أن x ، $f(x)$ لهما نفس الإشارة. تسمى المعادلتان (1)، (2) بمعادلة الزنبرك غير الخطية. نكتب المعادلة (1) على الصورة

$$x' = y, \quad y' = -f(x) \quad (3)$$

ومن الواضح أن نقطة الأصل نقطة حرجة للنظام (3) وطاقة الحركة لهذا النظام تتناسب مع مربع السرعة $x' (= y)$ بينما طاقة الوضع عند النقطة x تعطى بالعلاقة

$$F(x) = \int_0^x f(x) dx$$

وتكون الطاقة الكلية للنظام هي

$$V(x, y) = F(x) + \frac{y^2}{2}$$

وحيث أن x ، $f(x)$ لهما نفس الإشارة، $F \geq 0$ ، $V(x, y)$ تكون موجبه حتماً. وعلاوة على ذلك $V'(x, y)$ تكون سالبة حتماً لأن

$$V'(x, y) = F(x)x' + yy' = f(x)y + y(-f(x)) = 0$$

وبتطبيق نظرية (٢) تكون نقطة الأصل مستقرة. وفي هذه الحالة كما في الحالة الخطية $x'' + x = 0$ ويمكن اثبات أن نقطة الأصل هي مركز.

مثال (٥): اعتبر النظام

$$x' = -x - \frac{x^3}{3} - x \sin y, \quad y' = -y - \frac{y^3}{3} \quad (1)$$

الحل: نلاحظ أن نقطة الأصل نقطة حرجة (سكون). نعرف دالة ليبانوف كالتالي $V(x, y) = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$

فإن

$$\begin{aligned} V'(x, y) &= x \left(-x - \frac{x^3}{3} - x \sin y \right) + y \left(-y - \frac{y^3}{3} \right) \\ &= -x^2 - \frac{x^4}{3} - y^2 - \frac{y^4}{3} - x^2 \sin y \end{aligned}$$

وحيث أن $|x^2 \sin y| \leq |x^2|$ وبالتالي $x^2 + x^2 \sin y \geq 0$ وعلى ذلك

$$V'(x, y) = -\frac{x^4}{3} - y^2 - \frac{x^4}{3} - (x^2 + x^2 \sin y) \leq -\frac{x^4}{3} - y^2 - \frac{y^4}{3}$$

ومن ذلك نرى أن V' سالبة حتما وتكون نقطة الأصل مستقرة تقاريبا.

مثال (٦): لعتبر النظام

$$x' = xy^2 + x^2y + x^2, \quad y' = y^3 - x^3$$

ليكن $V = x^2 + axy + by^2$ ، $4b > a^2$. ومن نظرية (1) تكون V موجبة حتما وإن

$$V' = 2x(xy^2 + x^2y + x^3) + ax(y^3 - x^3) \\ + ay(xy^2 + x^2y + x^3) + 2by(y^3 - x^3)$$

إذا أخذنا $a=0$ ، $b=1$ فإن

$$V' = 2x^2y^2 + 2x^3y + 2x^4 + 2y^4 - 2y^3x = 2(x^2y^2 + x^4 + y^4)$$

وهي موجبة حتما ومن نظرية (2) تكون نقطة الأصل غير مستقرة.

١٧-٣ الأنظمة غير الذاتية: Non autonomous system

النظريات المنصوص عليها للنظم الذاتية يمكن امتدادها للنظم غير الذاتية. وفي هذه الحالة يمكن أن تكون V دالة في x ، t .

تعريف: يمكن تعريف دالة ليبانوف $V(x, t)$ كما يلي

(أ) تكون دالة ليبانوف $V(x, t)$ موجبة حتما إذا كان

(i) لجميع قيم t ، $t \geq 0$ و $V(x, t) \geq W(x) > 0$ حيث $W(x)$ دالة مطردة التزايد في x ، $W(0) = 0$

(ii) $V(0, t) = 0$

(iii) $V(x, t)$ تكون متصلة ولها مشتقات جزئية من الرتبة الأولى متصلة.

(ب) تكون $V(x, t)$ سالبة حتما إذا كان $-V$ موجبة حتما

(ج) تكون $V(x, t)$ شبه موجبة حتما إذا كان

$$(i) \quad V(x,t) \geq 0 \quad \text{لجميع قيم } t \geq 0.$$

$$(ii) \quad V(0,t) = 0.$$

$$(iii) \quad V(x,t) \text{ دالة متصلة ولها مشتقات جزئية متصلة.}$$

مثال (١): الدالة الموجبة حتماً هي الدالة $V(x_1, x_2, t) = (x_1^2 + x_2^2)(1+t^2)$ في هذه الحالة نختار $W(x) = (x_1^2 + x_2^2)$ على الصورة ومنها نرى تحقق الشروط (i)، (ii)، (iii).

$$\text{مثال (٢): الدالة } V(x_1, x_2, t) = (x_1^2 + x_2^2)e^{-t}$$

هي الدالة الوحيدة شبه موجبة حتماً لأن $V \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ لقيم x_1, x_2 المحدودة.

واشتقاق \dot{V} يعطى بالعلاقة.

$$\begin{aligned} \dot{V} &= \frac{\partial V}{\partial t} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial V}{\partial x_i} \frac{dx_i}{dt} \\ &= \frac{\partial V}{\partial t} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial V}{\partial x_i} f_i \end{aligned} \quad (6)$$

ملحوظة: تتحقق النظريات (١)، (٢)، (٣) في البند ٢ لكل من النظم الذاتية وغير الذاتية. ونلاحظ أنه في (ii) من النظرية يتطلب أن \dot{V} يجب أن تكون سالبة حتماً وهذا يعنى أن $-\dot{V} \geq W(x) > 0$ كما في الشرط (i). الشرط $\dot{V} < 0$ غير كاف كما في المثال التالي

مثال (٣): لدرس استقرار النظام التالي مستخدماً دالة لييانوف المعتمدة على t .

$$(i) \quad \dot{x}_1 = 0, \quad \dot{x}_2 = 0 \quad (أ-١)$$

$$(ii) \quad \dot{x}_1 = -t^2 x_1, \quad \dot{x}_2 = -t x_2 \quad (ب-١)$$

حل النظام (أ-١) يكون

$$x_1 = x_{10}, \quad x_2 = x_{20}$$

حيث x_{10}, x_{20} ثابتان. ونلاحظ أن الحل مستقر وليس مستقر تقاربياً.

وكذلك يكون حل النظام (١-ب) هو

$$x_1 = x_{10}e^{-t/3}, \quad x_2 = x_{20}e^{-t/2}$$

حيث x_{10} ، x_{20} هي القيم الابتدائية للحلين x_1 ، x_2 . هذان الحلان مستقران تقاربياً.

نختار دالة ليبانوف المعرفة بالمعادلة

$$V = (x_1^2 + x_2^2)(1 + (1+t)^{-1}) \quad (2)$$

وبالاشتقاق نحصل على

$$\dot{V} = 2(x_1\dot{x}_1 + x_2\dot{x}_2)[1 + (1+t)^{-1}] - (1+t)^{-2}(x_1^2 + x_2^2) \quad (3)$$

وباستخدام النظام المعطى (١-أ) نجد أن

$$-\dot{V} = (1+t)^{-2}(x_1^2 + x_2^2) \quad (4)$$

من المعادلة (4) نستنتج أن \dot{V} ليست سالبة حتماً لأن $(1+t)^{-2}(x_1^2 + x_2^2) \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ وبالتالي الشرط $-\dot{V} > W(x)$ غير متحقق.

ولكن من المعادلتين (١-ب)، (3) ينتج أن

$$-\dot{V} = x_1^2(2t^2[1 + (1+t)^{-1}] + (1+t)^{-2}) + x_2^2(2t[1 + (1+t)^{-1}] + (1+t)^{-2}) > x_1^2 + x_2^2 \quad (5)$$

ومن ذلك نستنتج أن \dot{V} سالبة حتماً وعليه يكون الحل مستقر تقاربياً.

١٧-٤ طرق إيجاد دالة ليبانوف:

لا توجد طريقة عامة لإيجاد دالة ليبانوف واختبارها يتوقف على الخبرة والتجربة ولكن توجد عدة طرق منها

أ) طريقة الميل المتغير: Variable gradient method

نعرف أنه لإثبات أن الحل مستقر تقاربياً فإننا نتطلب أن تكون V موجبة حتماً وأن \dot{V} سالبة حتماً. ليكن $\text{grad } V$ (ميل V) على الصورة

$$\text{grad} V = \begin{bmatrix} \alpha_{11}x_1 + \alpha_{12}x_2 + \dots + \alpha_{1n}x_n \\ \alpha_{21}x_1 + \alpha_{22}x_2 + \dots + \alpha_{2n}x_n \\ \dots \\ \alpha_{n1}x_1 + \alpha_{n2}x_2 + \dots + \alpha_{nn}x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g_1 \\ g_2 \\ \vdots \\ g_n \end{bmatrix} \quad (1)$$

حيث α_{ij} دوال في x_i وتختار بحيث تكون V في المعادلة

$$\frac{dV}{dx} = \text{grad } V \cdot \underline{f} = \text{grad } V \cdot \underline{\dot{x}} \quad (2)$$

سالبة حتما وتمثل المعادلة (2) معدل تغير V على مسار الحل حيث

$$\dot{x}_1 = f(x, y), \quad \dot{x}_2 = g(x, y)$$

ويمكن اختزال الحسابات بملاحظة ان $\text{curl grad} V = 0$ أى ان

$$\frac{\partial g_i}{\partial x_j} - \frac{\partial g_j}{\partial x_i} = 0 \quad (3)$$

وبتكامل المعادلة (1) نحصل على

$$V = \int_0^{x_1} g_1 dx_1 + \int_0^{x_2} g_2 dx_2 + \dots + \int_0^{x_n} g_n dx_n \quad (4)$$

وتتضح الطريقة من المثال التالى:

مثال (1): استخدم طريقة الميل المتغير للحصول على دالة ليبانوف للنظام

$$\dot{x}_1 = -x_1^5 - 3x_2, \quad \dot{x}_2 = x_1^5 - 2x_2 \quad (5)$$

واستخدم (2)، (1)، (5) نجد أن

$$\begin{aligned} \dot{V} &= (\alpha_{11}x_1 + \alpha_{12}x_2)(-x_1^5 - 3x_2) + (\alpha_{21}x_1 + \alpha_{22}x_2)(x_1^5 - 2x_2) \\ &= -x_1^6(\alpha_{11} - \alpha_{21}) + x_1x_2[-3\alpha_{11} - 2\alpha_{21} + x_1^4(\alpha_{22} - \alpha_{12})] \\ &\quad - x_2^2(3\alpha_{12} + 2\alpha_{22}) \end{aligned} \quad (6)$$

ولتأكيد أن تكون \dot{V} سالبة حتما نختار α_{ij} بحيث أن معامل x_1x_2 تكون صفراً. والاختيار الوحيد الممكن لهذا هو:

$$\alpha_{12} = \alpha_{21} = 0, \quad -3\alpha_{11} + \alpha_{22}x_1^4 = 0 \quad (7)$$

بالتعويض في (6) نجد أن

$$\dot{V} = -\frac{1}{3}\alpha_{22}x_1^{10} - 2\alpha_{22}x_2^2 \quad (8)$$

وتكون \dot{V} سالبة حتما إذا كان α_{22} موجبا وعلى ذلك من (1)، (7) نستنتج أن

$$\begin{bmatrix} g_1 \\ g_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/3\alpha_{22}x_1^5 \\ \alpha_{22}x_2 \end{bmatrix}$$

ونلاحظ أن المعادلة (2) قد تحققت أى لن

$$\frac{\partial g_1}{\partial x_2} - \frac{\partial g_2}{\partial x_1} = 0$$

إذا كانت α_{22} ثابتا.

وتعطى الدالة V من (4): أى

$$\begin{aligned} V &= \alpha_{22} \left[\frac{1}{3} \int_0^{x_1} x_1^5 dx_1 + \int_0^{x_2} x_2 dx_2 \right] \\ &= \alpha_{22} (x_1^6 + \alpha x_2^2) / 18 \end{aligned}$$

ومن هذا نجد أن V موجبة حتما و \dot{V} سالبة حتما ومنها نرى أن نقطة الأصل مستقرة تقاريبا.

(ب) طريقة زوبوف: Zubov's method

فى هذه الطريقة نفترض وجود دالة $\phi(x)$ بحيث أن

$$\dot{V} = \text{grad } V \underline{f} = -\phi(x) \quad (9)$$

وبتكامل (9) نحصل على V . والمعادلة (9) وهى معادلة تفاضلية جزئية من الصعب حلها. ونحتاج لتخمين $\phi(x)$ وهى أصعب من تخمين V والمثال التالى يوضح الطريقة.

مثال: أوجد دالة ليبيانوف للنظام

$$\dot{x}_1 = -2x_1 + 2x_2^4, \quad \dot{x}_2 = -x_2$$

الحل: نختار ϕ على الصورة

$$\phi(x) = -24(x_1^2 + x_2^2)$$

وهي دالة سالبة حتماً ، وعلى ذلك تصبح المعادلة (9)

$$(-2x_1 + 2x_2^4) \frac{\partial V}{\partial x_1} - x_2 \frac{\partial V}{\partial x_2} = -24(x_1^2 + x_2^2) \quad (10)$$

ويمكن حل المعادلة (9) بطريقة المميزات (characteristics) وتكون المعادلة المميزة هي

$$\frac{dx_1}{-2x_1 + 2x_2^4} = \frac{dx_2}{-2x_2} = \frac{dV}{-24(x_1^2 + x_2^2)} \quad (11)$$

ومنها نحصل على

$$x_2 dx_1 + (2x_1 - 2x_2^4) dx_2 = 0$$

ويكون عامل المكاملة $(1/x_2^3)$ ويكون الحل

$$x_1 = x_2^2(c - x_2^2) \quad (12)$$

حيث c ثابت

ومن (11)، (12) ينتج أن

$$\frac{dV}{dx_2} = 24x_2 + 24c^2x_2^3 - 48cx_2^5 + 24x_2^7$$

بالتكامل نجد أن

$$\begin{aligned} V &= 12x_2^2 + 6c^2x_2^4 - 8cx_2^6 + 3x_2^8 \\ &= 2x_1^2 + 12x_2^2 + (2x_1 + x_2^8)^2 \end{aligned}$$

وهذه الدالة موجبة حتماً، \dot{V} سالبة حتماً وعليه فإن نقطة الاصل مستقرة تقاربياً.

(ج) طريقة كراسوفسكى: Krasoviskii's method

ليكن لدينا النظام

$$\dot{x} = f(x) , \quad f(0) = 0 \quad (13)$$

$f(x) \neq 0$ في جوار $x \neq 0$. تسمى المصفوفة الحقيقية الممتلئة $n \times n$

B بأنها موجبة حتماً إذا كانت فقط الصورة التربيعية $x^T B x$ موجبة حتماً وتسمى سالبة حتماً إذا كان B - موجبة حتماً أى أن $(-1)^j B e^j B_j > 0$ ، $j = 1, 2, \dots, n$.

نختار V بحيث أن

$$V = f^T f = \|f\|^2 \quad (14)$$

وهي موجبة حتماً وبلاشتقاق نجد أن

$$\dot{V} = \dot{f}^T f + f^T \dot{f} \quad (15)$$

وباستخدام قاعدة السلسلة يمكن ان نكتب

$$\dot{f} = (\text{grad } f) f \quad (16)$$

وبأخذ مدور (transpose) الطرفين نجد أن

$$\dot{f}^T = f^T (\text{grad } f)^T \quad (17)$$

ومن المعادلات (15)، (16) و (17) نحصل على

$$\dot{V} = f^T [(\text{grad } f)^T + (\text{grad } f)] f = f^T \hat{M} f$$

وحيث أن J هو الجاكوبى $\frac{\partial f}{\partial x}$ ، فيكون لدينا

$$\begin{aligned} \dot{V} &= f^T J^T f + f^T J f = f^T (J^T + J) f \\ &= f^T (M) f \end{aligned}$$

إذا كانت محددات (M) سالبة حتماً فيكون V سالبة حتماً وتكون نقطة الاتزان مستقرة تقاربياً. وعلاوة على ذلك إذا كان $V(x) \rightarrow \infty$ عندما $\|x\| \rightarrow \infty$ فإن نقطة الاتزان تكون مستقرة تقاربياً شمولياً.

وهذا يقودنا إلى النظرية التالية.

نظرية (١): إذا كانت V موجبه حتماً ، $V \rightarrow \infty$ عندما $\|x\| \rightarrow \infty$ وكان V ساله حتماً في المنطقة D ، فإن $\underline{x} = 0$ يكون مستقراً تقاربياً شمولياً.

مثال (١): استخدم طريقة كراسوفسكى لتحديد نوع استقرار الحل الصفري للنظام

$$\dot{x}_1 = -x_1 - x_2 - x_1^3, \quad \dot{x}_2 = x_1 - x_2 - x_2^3$$

الحل: لدينا

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \underline{f} = \begin{bmatrix} -x_1 - x_2 - x_1^3 \\ x_1 - x_2 - x_2^3 \end{bmatrix}$$

$$J = \text{grad } \underline{f} = \begin{bmatrix} -1-3x_1^2 & -1 \\ 1 & -1-3x_2^2 \end{bmatrix}$$

$$J^T = \begin{bmatrix} -1-3x_1^2 & 1 \\ -1 & -1-3x_2^2 \end{bmatrix}$$

$$M = J + J^T = \begin{bmatrix} -2-6x_1^2 & 0 \\ 0 & -1-3x_2^2 \end{bmatrix}$$

وواضح أن كل محددات المحدد M سالبة فإن

$$\underline{V} = \underline{f}^T M \underline{f}$$

وحيث أن M سالبة حتماً فتكون الحل الصفري للنظام مستقراً تقاربياً.

(د) مقارنة بين طريقتى زوبوف وكراسوفسكى:

مثال: ناقش استقرار النظام

$$\dot{x}_1 = -2x_1 + 2x_2^4, \quad \dot{x}_2 = -x_2$$

الحل: فى هذه الحالة نستخدم اولا طريقة كراسوفسكى فيكون

$$\underline{f} = \begin{bmatrix} -2x_1 + 2x_2^4 \\ -2x_2 \end{bmatrix} \quad (18)$$

ويكون لدينا من المعادلات (14)، (18)

$$V = \underline{f}^T \underline{f} = (-2x_1 + 2x_2^4)^2 + x_2^2$$

وبالتالى فإن V موجبة حتماً. وباشتقاق \underline{f} نحصل على

$$M = J + J^T = \begin{bmatrix} -2 & 8x_2^3 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 & 0 \\ 8x_2^3 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & 8x_2^3 \\ 8x_2^3 & -2 \end{bmatrix}$$

العنصر الأول فى M هو -4 . M يكون سالبا حتماً إذا كان $|M|$ موجبا أى أن

$$8 - 64x_2^6 > 0$$

ويتحقق هذه المتباينة إذا كان $8x_2^6 < 1$ أى بالقرب من نقطة الأصل. والنتيجة التى حصلنا عليها أضعف من التى حصلنا عليها فى مثال طريقة زويوف. وتكون V سالبة حتماً لجميع قيم x وتكون نقطة الأصل مستقرة تقاربياً شمولياً. وفى هذا المثال أمكننا استنتاج منطقة محددة للاستقرار التقاربى

$\|x\| < \frac{1}{2}$. وبالتالى طريقة كراسوفسكى أسهل فى تطبيقها ولكن تعطى نتائج أضعف.

ملحوظة: من المعروف من معيار سلفستر (Sylvester) أن المصفوفة الحقيقية B ، $n \times n$ ، $B = (b_{ij})$ تكون موجبة حتماً إذا وفقط إذا كان

$$\det B_j = \det \begin{vmatrix} b_{11} & \dots & b_{1j} \\ b_{12} & \dots & b_{2j} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{j1} & \dots & b_{jj} \end{vmatrix} > 0$$

حيث $\det B_j$ محدد رئيسى للمصفوفة B ، $j = 1, 2, \dots, n$.

تمارين

(١) اثبت أن حل النظام

$$x' = xy^2 - \frac{x^2}{2}, \quad y' = -\frac{y^2}{x} + \frac{x^2 y}{5}$$

يكون مستقرا تقريبا (تتويه: خذ $V = ax^2 + by^2$)

(٢) اعتبر النظام

$$x' = a_{11}x + a_{12}y, \quad y' = a_{21}x + a_{22}y$$

وأفترض أن الحل للصفرى مستقر تقريبا (أى الأجزاء الحقيقية لجذرى المعادلة المميزة سالبة. ليكن $(x_1(t), y_1(t))$ ، $(x_2(t), y_2(t))$ حلين للنظام ويحققان الشروط التالية

$$(x_1(0), y_1(0)) = (1, 0), \quad (x_2(0), y_2(0)) = (1, 0)$$

وعرف دالة ليبانوف بالتالى

$$V(x, y) = x^2 \int_0^{\infty} [x_1^2(t) + y_2^2(t)] dt + 2xy \int_0^{\infty} [x_1(t)x_2(t) + y_1(t)y_2(t)] dt \\ + y^2 \int_0^{\infty} [x_2^2(t) + y_2^2(t)] dt$$

اثبت أن: (أ) V تكون موجبة حتما

(ب) V' تكون سالبة حتما حول مسار النظام المعطى

(٣) استخدم نتائج التمرين 2 لايجاد دالة ليبانوف التى يمكن استخدامها لاثبات الاستقرار التقاربى للنظم التالية.

$$(i) \quad x' = -4x - y, \quad y' = x - 2y$$

$$(ii) \quad x' = -5x - 3y, \quad y' = 4x + 2y$$

(٤) بين نوع دالة ليبانوف فيما يلى

$$(i) \quad V = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - \frac{1}{2}x_1x_2 - \frac{1}{2}x_1x_3$$

$$(ii) \quad V = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 2x_1x_2 + 4x_1x_3 - 4x_2x_3$$

$$(iii) \quad V = x_1^2 - x_2^2 + x_3^2 + 4x_1x_2 - 2x_1x_3$$

(٥) ناقش استقرار النظام

$$\dot{x}_1 = p(-x_1 + x_2), \quad \dot{x}_2 = rx_1 - (x_2 + x_1x_3)$$

$$\dot{x}_3 = -bx_3 + x_1x_2$$

حيث b, r, p ثوابت مستخدماً لحدى الدالتين

$$(i) \quad V = x_1^2 + p(x_2^2 + x_3^2), \quad (ii) \quad V = \frac{1}{2}[rx_1^2 + px_2^2 + p(x_3 - 2r)^2]$$

(٦) باختيار دالة لييانوف المناسبة ادرس استقرار نقاط الاتزان

$$(i) \quad \dot{x}_1 = x_1 - 2x_2^2, \quad \dot{x}_2 = x_1x_2 - x_2^3$$

$$(ii) \quad \ddot{x} + \dot{x} \sin x - x = 0$$

(٧) استخدم طريقة الميل المتغير للحصول على دالة لييانوف للأنظمة التالية

$$(i) \quad \dot{x}_1 = x_1(x_2 - \alpha), \quad \dot{x}_2 = x_2(x_1 - \beta)$$

حيث α, β ثوابت

$$(ii) \quad \dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = -(x_1^3 + x_2)$$

(٨) فى كل نظام، كون دالة لييانوف على الصورة $V = Ax^2 + By^2$ حيث A, B ثوابت لتحديد ما إذا كانت النقطة الحرجة $(0, 0)$ لكل نظام مستقرة تقاربياً أو على الأقل مستقرة.

$$(i) \quad \dot{x} = -x + 2x^2 + y^2, \quad \dot{y} = -xy + 2y$$

$$(ii) \quad \dot{x} = -x + y - x^3 - xy^2, \quad \dot{y} = -x - y - x^2y - y^3$$

$$(iii) \quad \dot{x} = -x - y - x^3, \quad \dot{y} = x - y - y^2$$

$$(iv) \quad \dot{x} = -3x = x^3 + 2xy^2, \quad \dot{y} = -2y + \frac{2}{3}y^3$$

(٩) اختار دالة ليبانوف المناسبة لاثبات أن النقطة الحرجة $(0, 0)$ للنظام

$$\dot{x}_1 = -2x_1 + 5x_2 + x_1^2, \quad \dot{x}_2 = -4x_1 - 2x_2 = x_1^2$$

تكون مستقرة تقاربيًا في جوار نقطة الأصل

$$(\text{تتويه: استخدم } V = 4x_1^2 + 5x_2^2)$$

(١٠) اختار دالة ليبانوف المناسبة لاثبات أن الحل الصفري للنظام

$$\dot{x}_1 = x_2 + x_1(x_1^2 + x_2^2)(ax_1^2 + bx_2^2 - 1)$$

$$\dot{x}_2 = -x_1 + x_2(x_1^2 + x_2^2)(ax_1^2 + bx_2^2 - 1)$$

حيث a, b ثوابت موجبة يكون مستقر تقاربيًا في المنطقة $ax_1^2 + bx_2^2 < 1$

(١١) اختبر استقرار نقطة الاتزان $(0, 0, 0)$ للنظام

$$\dot{x}_1' = x_1 - x_2 + x_3 - xx_2^2$$

$$\dot{x}_2' = x_1 + 2x_2 - 2x_3 - x_1^2x_2 + 2x_3^2$$

$$\dot{x}_3' = x_1 - 2x_2 - x_3 + 2x_2x_3$$

$$(\text{تتويه: استخدم } V = x_1^2 + x_2^2 - x_3^2)$$

(١٢) كون دالة ليبانوف للنظام $x' = Ax$ حيث

$$(i) A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -8 & -14 & -7 \end{pmatrix}, \quad (ii) A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -6 & -4 & -6 \end{pmatrix}$$

(١٣) في المسائل التالية لوجد دالة ليبانوف على الصورة $V = Ax^2 + By^2$ لاستخدامها لمعرفة استقرار أو استقرار تقاربي لنقطة الأصل.

$$(i) \quad x' = -3x - 2y, \quad y' = 2x - 3y$$

$$(ii) \quad x' = 2x - 2y, \quad y' = -x - 4y + x \sin x$$

$$(iii) \quad x' = -2x + 2y, \quad y' = -2x - 2y$$

$$(iv) \quad x' = y, \quad y' = -(x_1^2 + 2)y - x$$

(١٤) فى المسائل التالية إستخدم دالة لييانوف لدراسة استقرار نقطة الأصل

$$(i) \quad x' = 2y, \quad y' = -3x_1 - 3y^3, \quad V = 3x^2 + 2y^2$$

$$(ii) \quad x' = y, \quad y' = -4x_1 - x^2y - y^3, \quad V = 4x_1^2 + y^2$$

$$(iii) \quad x' = -x_1 + 6y, \quad y' = -x_1 - 2y, \quad V = x_1^2 + 2y^2$$

$$(iv) \quad x' = y, \quad y' = -x^2y - y^3, \quad V = x^4 + y^2$$

(١٥) المعادلة $y'' + y' + y = 0$ يمكن كتابتها على الصورة

$$y_1' + y_2, \quad y_2' = -y_1 - y_2$$

فإذا اعطينا $V = dy_1^2 + y_1y_2 + y_2^2$ ماهى الشروط على d لكى تكون V موجبة حتماً؟، V' تكون سالبة حتماً.

(١٨) للنظام $x' = y, y' = -2y - x$ لوجد دالة لييانوف على الصورة $V = ax^2 + 2bxy + by^2$ بحيث أن V' تكون سالبة حتماً.

الثامن عشر

التفرع

Bifurcation

١٨-١ مقالة: يفترض غالبا، أن أي تغير بسيط في المدخلات تؤدي إلى تغيير بسيط في المخرجات. أي أن المخرجات دالة متصلة في المدخلات، وهذا ليس دائما صحيحا. نعتبر عملية التسخين في غلاية الماء، فإنه بالقرب من نقطة الغليان، أي زيادة بسيطة في درجة الحرارة تؤدي إلى تغير للحالة من سائل إلى بخار، وهذا تغير كفي. ونظرية التفرع هي دراسة النقطة التي عندها يتغير السلوك الكيفي للنظام. وهذه الظاهرة موجودة في النظم الحيوية والدوائر الكهربائية والتي تصاغ في صورة معادلات تفاضلية.

وعادة تحتوي المعادلات الديناميكية بارامترات أو ثوابت بجانب المتغيرات الديناميكية ومثال ذلك

(أ) معدل النمو للفرد (per capita) a ، في معادلة كثافة السكان (population)

$$\dot{x} = ax \quad (1)$$

(ب) التردد الطبيعي w_0 ، وثابت الاخماد k في المتذبذب التوافقي

$$\ddot{x} + 2k\dot{x} + w_0^2 x = 0$$

(ج) الكمية μ في معادلة فان دير بول

$$\ddot{x} + \mu(x^2 - 1)\dot{x} + x = 0$$

حيث a ، w_0 ، μ بارامترات.

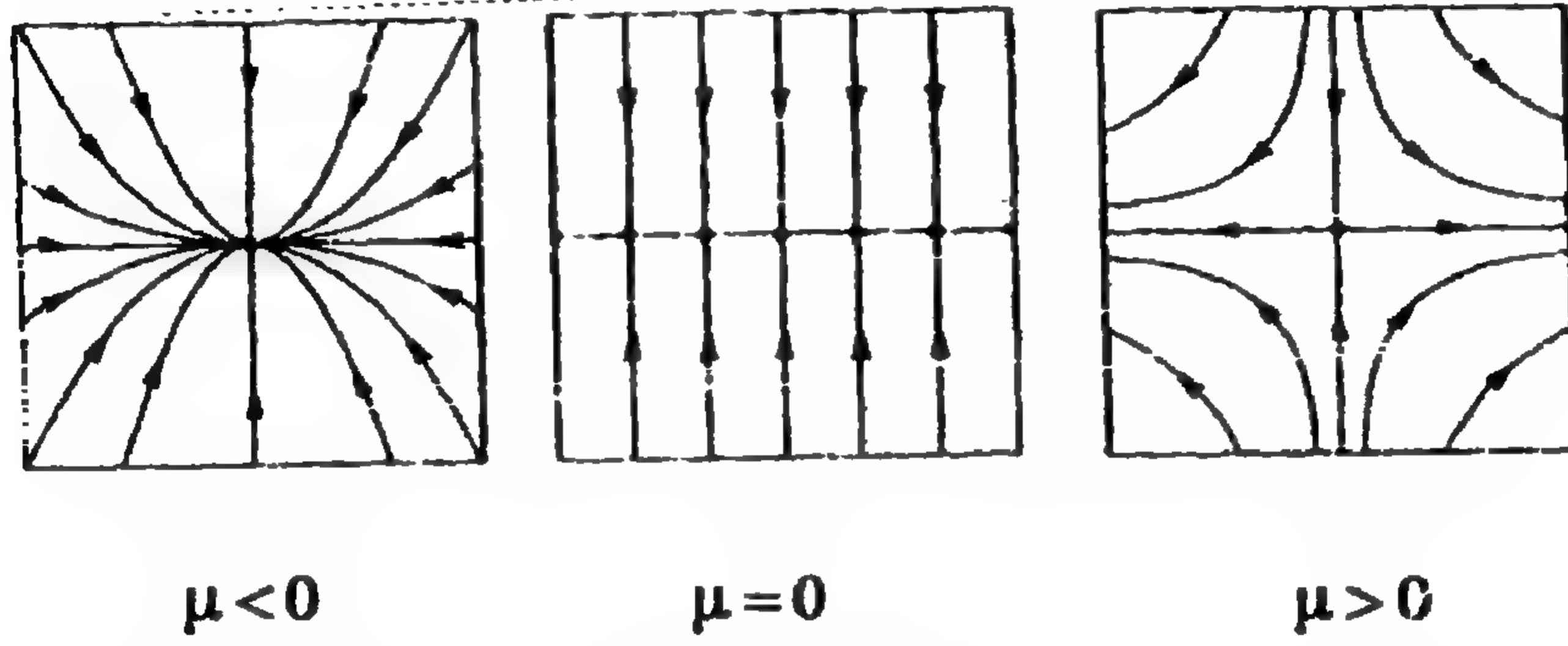
١٨-٢ التفرع

نعني بتفرع حل معادلة تفاضلية بالتغيرات في السلوك الكيفي في شكل الطور بتغير البارامتر (أو بارامترات). فمثلا المعادلة (1) لها حل جانب عند $x = 0$ إذا كان $a < 0$ ، وطارد إذا كان $a > 0$. وبزيادة a من سالب إلى موجب ومرورها بنقطة الأصل فإن الحل يتغير كدالة تناقصية إلى دالة تزايدية في t .

وفي هذه الحالة يقال أن للمعادلة التفاضلية لها نقطة تفرع عند $a = 0$. وبالمثل للنظام

$$\dot{x}_1 = \mu x_1, \quad \dot{x}_2 = -x_2 \quad (2)$$

حيث $\mu \in \mathbb{R}$ يحدث لها تفرع عندما $\mu = 0$. وهنا يحدث تغير كفي في شكل الطور (phase portrait) عندما تتغير μ من $\mu < 0$ إلى $\mu = 0$ وإلى $\mu > 0$ كما في الشكل



عندما تكون $\mu < 0$ يكون شكل الطور عقدة مستقرة، وعندما $\mu = 0$ يكون شكل الطور نقطة لتران ليست بسيطة وعندما تكون $\mu > 0$ يكون شكل الطور نقطة سرج كما في الشكل

مثال (١): اوجد انواع الاختلاف الكيفي في شكل الطور للنظام ذا البارامتر للواحد

$$\dot{x}_1 = \mu x_1 - x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2), \quad \dot{x}_2 = x_1 + \mu x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2) \quad (3)$$

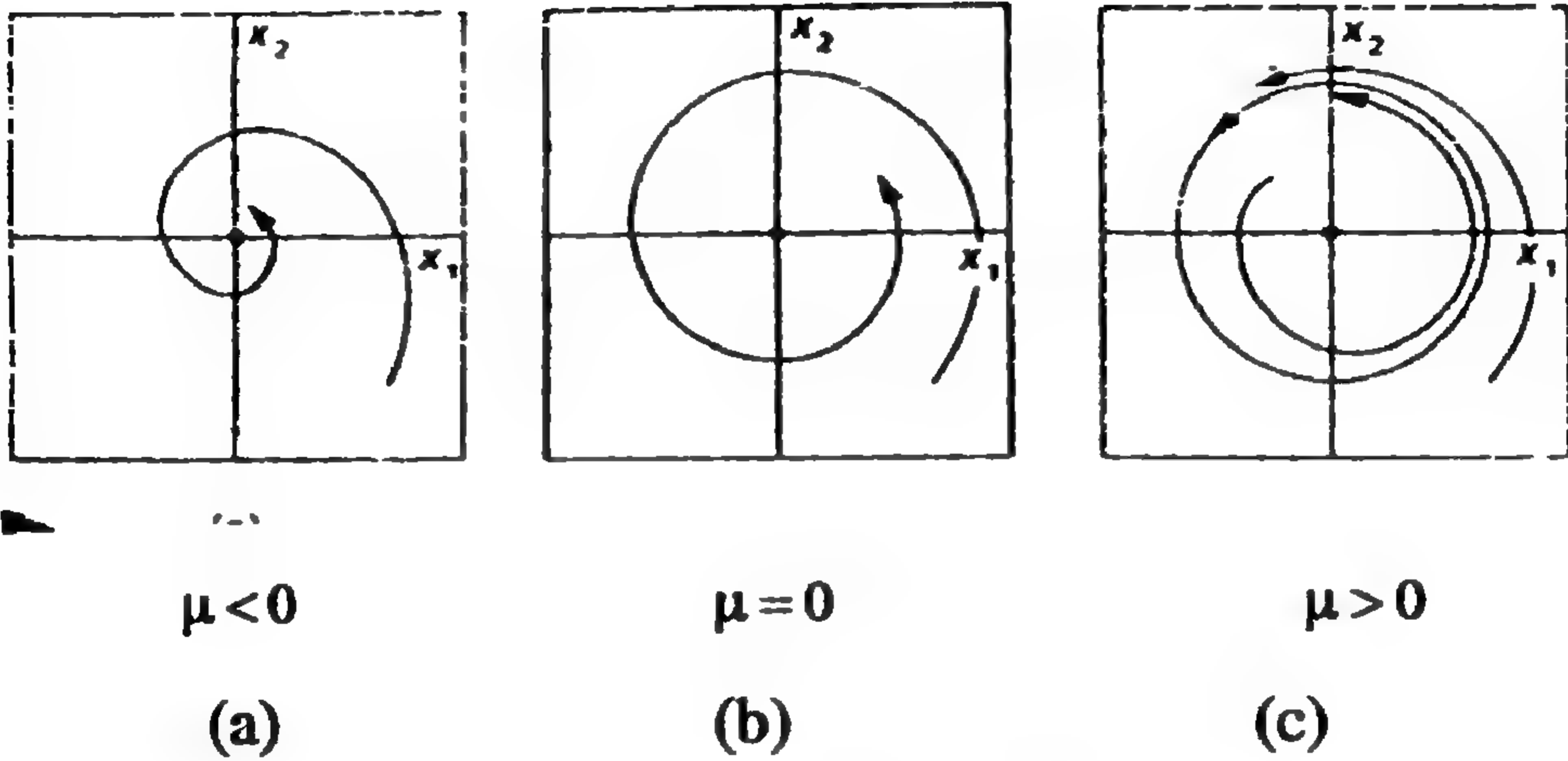
عندما يتزداد μ من $-\infty$ إلى ∞ .

الحل: يمكن تبسيط النظام (3) باستخدام الاخذائيات القطبية إلى

$$\dot{r} = r(\mu - r^2), \quad \dot{\theta} = 1 \quad (4)$$

إذا كانت $\mu < 0$ ، فإن $r = 0$ عندما $\dot{r} = 0$ وإلا $r < 0$. وبالتالي لجميع قيم μ السالبة يكون شكل الطور لولبيات جانبية. عندما $\mu = 0$ فإن $\dot{r} = -r^3$ ويكون شكل الطور أيضا لولبيا جانبيا ويكون المسارات اللولبية ضعيفة (حيث في النظام الحظي المناظر تكون نقطة الاتزان مركز عندما $\mu = 0$). إذا كانت

$\mu > 0$ تكون نقطة الاتزان غير مستقرة لأن $\dot{r} > 0$ عندما يكون $0 < r < \sqrt{\mu}$. والدالتان $r = \sqrt{\mu}$ ، $\theta = t$ هي حلول للنظام (4) وبالتالي تكون الدائرة $r = \sqrt{\mu}$ مسار مغلق. وعندما تكون $r > \sqrt{\mu}$ ، $\dot{r} < 0$ يكون المسار المغلق دائرة نهاية مستقرة والمسارات تدور لولبيا إلى هذه الدائرة من الجهتين. وأنواع الاختلاف الكيفي لشكل الطور كما في الشكل



ومن ذلك نرى أن النظام (3) يحدث له تفرع عندما $\mu = 0$.

نلاحظ أن القيم الذاتية للنظام الخطي المناظر (linearization) للنظام (3) عند $(0, 0)$ هي $\mu \pm i$ ونكون تخيلية صرفا (أو بحتة) (pure) عند نقطة التفرع $\mu = 0$. عند $\mu > 0$ توجد دورة نهاية (limit cycle) التي تنمو تدريجيا في الحجم بعيدا من نقطة الاتزان (النقطة الثابتة) بزيادة μ . وهذا مثال لتفرع هوبف (Hopf bifurcation) والآن سنعطى الشروط اللازمة لظهور دائرة النهاية بهذه الطريقة.

١٨-٣ تفرع هوبف: (Hopf bifurcation)

نشأ رياضيا المسارات الدورية من ظاهرة تفرع هوبف. ويحدث هذا التفرع عندما تكون زوج القيم الذاتية المركبة يعبران المحور التخيلي عندما يتغير (يتحرك) البارامتر μ .

نظرية (١): (تفرع هوبف)

ليكن لدينا النظام ذو البارامتر

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2, \mu), \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2, \mu) \quad (1)$$

الذي له نقطة ثابتة (نقطة لتران) عند نقطة الأصل لجميع القيم الحقيقية للبارامتر μ . نفترض أيضا أن القيم الذاتية للنظام الخطي المناظر للنظام (1) هي $\lambda_1(\mu)$ ، $\lambda_2(\mu)$ وتكون تخيلية صرفة عندما $\mu = \mu_0$. إذا كان الجزء الحقيقي للقيم الذاتية $\text{Re}[\lambda_1(\mu)] \{= \text{Re}[\lambda_2(\mu)]\}$ تحقق للشرط $\frac{d}{d\mu}[\text{Re}(\lambda_1(\mu))]_{\mu=\mu_0} > 0$ وتكون نقطة الأصل مستقرة تقاريباً عندما $\mu = \mu_0$ فإن

(أ) تكون $\mu = \mu_0$ نقطة تفرع للنظام

(ب) لبعض $\mu \in \{\mu_1, \mu_0\}$ ، $\mu_1 < \mu_0$ تكون نقطة الأصل بؤرة مستقرة

(ج) لبعض $\mu \in \{\mu_0, \mu_1\}$ ، $\mu_2 > \mu_0$ تكون نقطة الأصل بؤرة غير مستقرة

محاطة بدورة نهاية مستقرة يزداد حجمها بزيادة μ

ويتميز تفرع هوبف بتغير الاستقرار للنقطة الثابتة مصاحبة بتكوين دورة نهاية. وتعطى للنظرية السابقة شروط صريحة لحدوث مثل هذا التفرع عندما $\mu = \mu_0$.

مثل (١): أثبت أن النظام ذا البارامتر

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= \mu x_1 - 2x_2 - 2x_1(x_1^2 + x_2^2)^2 \\ \dot{x}_2 &= 2x_1 - \mu x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2)^2 \end{aligned} \quad (1)$$

يحدث له تفرع هوبف عند نقطة الأصل عندما $\mu = 0$

الحل: نقطة الأصل هي النقطة الحرجة لجميع قيم μ . ويكون النظام الخطي المناظر للنظام (1) هو

$$\dot{x}_1 = \mu x_1 - 2x_2, \quad \dot{x}_2 = 2x_1 + \mu x_2 \quad (2)$$

والذى له القيم الذاتية $\lambda_1(u), \lambda_2(u) = \mu + 2i$ وبالتالي عند $\mu = 0$ يكون $\lambda_1(0), \lambda_2(0) = \pm 2i$ وايضا $\left. \frac{d}{d\mu} \text{Re}(\lambda_1(u)) \right|_{\mu=0} = 1 > 0$ وباستخدام النظرية السابقة يكون للنظام تفرع هوبف عند $\mu = 0$. النظام (2) مع $\mu = 0$ له دالة ليبانوف

$$V(x_1, x_2) = x_1^2 + x_2^2 \quad (3)$$

وكذلك

$$\dot{V}(x_1, x_2) = -2(2x_1^2 + x_2^2)(x_1^2 + x_2^2)^2$$

وعلى ذلك تكون نقطة الأصل مستقرة تقاربيا. وبالتالي من النظرية السابقة فإن النظام يتفرع ليعطى دائرة النهاية مستقرة والتي تحيط بنقطة الأصل لفترة لقيم μ الموجبة.

إذا تعذر إيجاد دالة ليبانوف للتأكد من أن نقطة الأصل مستقرة تقاربيا عندما تكون قيمة μ عند نقطة التفرع μ_0 فإن النظام الخطى للمناظر لا يمكن أن يحدد طبيعة النقطة الحرجة غير الخطية لأن النظام الخطى يكون دائما مركزا. ويكون الدليل I والذي يمكن به تحديد الاستقرار عند $\mu = \mu_0$ ، ويكون حسابه كما يلي:

(أ) نوجد النظام الخطى للمناظر للنظام (1) وهو $\dot{x} = Ax$ عند نقطة الأصل عندما $\mu = \mu_0$.

(ب) نوجد المصفوفة غير الشاذة M بحيث أن

$$M^{-1}AM = \begin{bmatrix} 0 & |\omega_0| \\ -|\omega_0| & 0 \end{bmatrix} \quad (5)$$

حيث القيم الذاتية للمصفوفة A هي $\pm i\omega_0$.

(جـ) نحول النظام $\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2, \mu)$ ، $\dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2, \mu_0)$

باستبدال المتغيرات $x = My$ إلى $\dot{y}_1 = Y_1(y_1, y_2)$ ، $\dot{y}_2 = Y_2(y_1, y_2)$

(د) يحسب الدليل I كالتالى:

$$I = |\omega_0| (Y_{111}^1 + Y_{122}^1 + Y_{112}^2 + Y_{222}^2) + (Y_{11}^1 Y_{11}^2 - Y_{11}^1 Y_{12}^1 + Y_{11}^3 Y_{12}^2) + \\ + (Y_{22}^3 Y_{12}^2 - Y_{22}^1 Y_{12}^1 - Y_{22}^{12} Y_{22}^2)$$

حيث

$$Y_{ik}^i = \frac{\partial Y_i^2}{\partial y_j \partial y_k} (0,0), \quad Y_{jkl}^i = \frac{\partial^3 Y_i}{\partial y_j \partial y_k \partial y_l} (0,0)$$

إذا كان الدليل I سالبا فتكون نقطة الأصل مستقرة تقاربيا.
مثال (٢): أثبت أن المعادلة

$$\ddot{x} + (x^2 - \mu) \dot{x} + 2x + x^3 = 0 \quad (1)$$

لها نقطة تفرع عند $\mu = 0$ وتكون تنبئية لبعض قيم $\mu > 0$.

الحل: يمكن كتابة (1) على الصورة

$$\dot{x} = x_2, \quad \dot{x}_2 = -(x_1^2 - \mu)x_2 - 2x_1 - x_1^3 \quad (2)$$

والذى تكون نقطة الأصل نقطة حرجة. والقيم الذاتية للنظام الخطى هي $\lambda = [\mu \pm \sqrt{\mu^2 - 8}] / 2$ ، وعند $\mu = 0$ تكون تخيلية صرفه (بحته) وأن $\frac{d}{d\mu} \text{Re}(\lambda) \big|_{\mu=0} = 1/2 > 0$. والنظام الخطى المناظر للنظام (6) هو

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & \mu \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (3)$$

ومنه نرى أن مصفوفة المعاملات ليست فى الصورة المطلوبة لحساب الدليل I .

للمصفوفة $M = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}$ لها الخاصية

$$M^{-1} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & \mu \end{pmatrix} M = \begin{pmatrix} 1 & \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & 0 \end{pmatrix}$$

كما هو مطلوب في (2). باستبدال المتغيرات $x = M y$ تحول النظام (6) مع $\mu = 0$ إلى

$$\dot{y}_1 = \sqrt{2}, \quad \dot{y}_2 = -\sqrt{2}y_1 - y_1^2 y_2 - y_1^3 / \sqrt{2} \quad (4)$$

والآن يمكن حساب الدليل ويكون $-2\sqrt{2}$.

وبالتالي عندما تزداد μ خلال نقطة الأصل فالنظام يتفرع إلى دائرة (دورة) نهاية مستقرة تحيط نقطة حرجة غير مستقرة عند نقطة الأصل. والنظام (6) في مستوى الطور ممثلاً بالمعادلة (5)، ووجود مسار مغلق يؤدي إلى أن $x(t)$ تتذبذب لبعض $\mu = 0$.

مثال (3): (تفرع هوبف)

ادرس حلول النظام

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= x_2 + x_1(\mu - x_1^2 - x_2^2) \\ \dot{x}_2 &= -x_1 + x_2(\mu - x_1^2 - x_2^2) \end{aligned} \quad (1)$$

حيث μ بارامتر.

الحل: نكون نقطة الأصل نقطة إتران وباستخدام الاحداثيات القطبية يؤول النظام (1) إلى

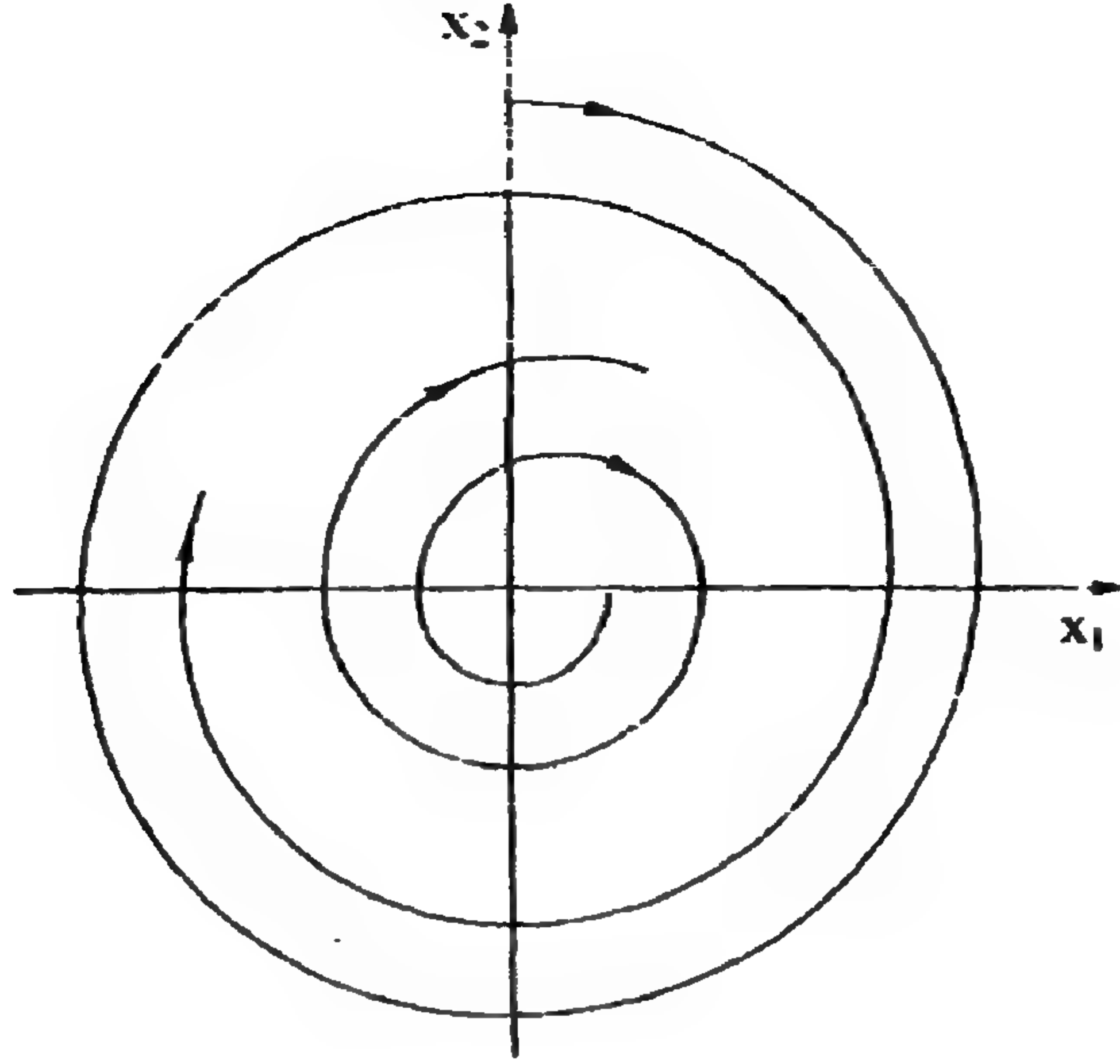
$$\dot{r} = r(\mu - r^2), \quad \dot{\theta} = -1 \quad (2)$$

ويكون حل هذا النظام هو

$$\dot{r} = \mu / (1 + c_1 e^{-2\mu t}), \quad \theta = -t + c_1 \quad (3)$$

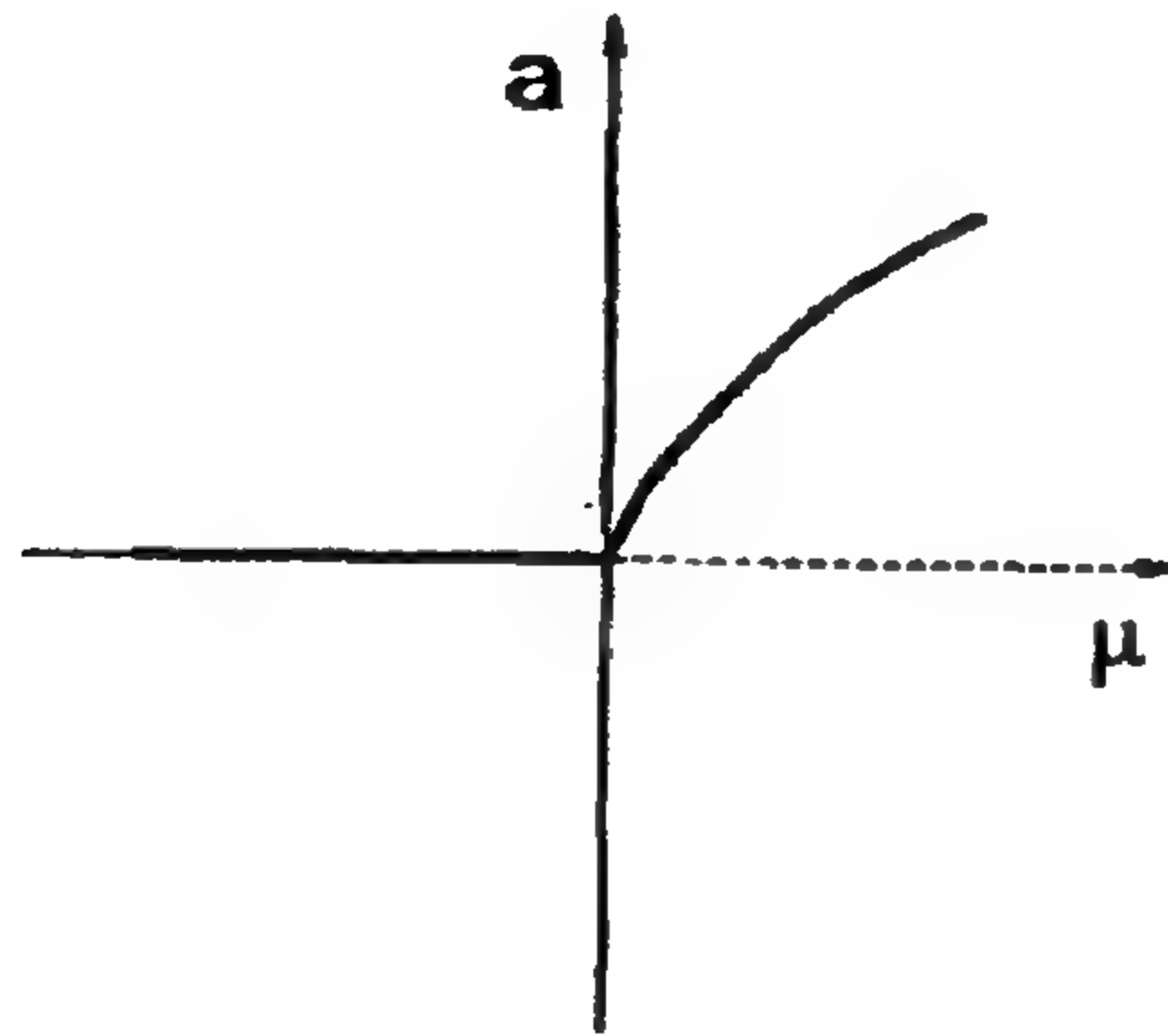
حيث c_0, c_1 ثوابت

من المعادلة (2) نستنتج أنه إذا كان $\mu < 0$ فإن $r \rightarrow 0$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون المسارات لولبية في اتجاه نقطة الاتزان. وإذا كان $\mu > 0$ فإن المسارات تدور لولبية في اتجاه الدائرة التي نصف قطرها $\sqrt{\mu}$ ، أي أن نقطة الاتزان غير مستقرة (r لا تؤول إلى الصفر) ولكن $|r|$ لا يؤول إلى ∞ ولكنه يؤول إلى $\sqrt{\mu}$. وبالتالي تؤول الحلول غير المستقرة إلى الحل الدوري وتكون المسارات كما في الشكل (أ)



شكل (أ)

وتكون نقطة التفرع $\mu=0$ وأنه إذا شاركنا صاحبنا (associate) الحل الدورى مع السعة a ، يكون شكل التفرع كما فى الشكل (ب) وهذا هو تفرع هوبف



شكل (ب)

بينما فى هذين المثالين تركيبة واختلاف ظاهرة التفرع فى بعدين تكون اكثر ثراء عن ذات البعد الواحد، وعلى وجه الخصوص الحل غير المستقر يمكن أن يؤول إلى حل دورى. ويكون تفرع هوبف مفيداً فى كثير من التطبيقات

وسنسرده نظرية عن ذلك.

النظرية التالية تربط بين التفرع والحلول الدورية

نظرية (٢): ليكن لدينا النظام

$$\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2, \mu) \quad , \quad \dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2, \mu) \quad (8)$$

حيث $(0,0,\mu_0)$ نقطة إتران. لتكن مصفوفة الجاكوبي

$$J = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix}_{(0,0)}$$

لها القيمتان الذاتيتان $\alpha(\mu) \pm i\beta(\mu)$ حيث $\alpha(\mu_0) = 0, \beta(\mu_0) \neq 0$ ، $\frac{\partial \alpha}{\partial \mu}|_{\mu_0} \neq 0$

فإن في جوار $(0,0,\mu_0)$ يوجد حل دورى غير صفري.

ونوضح هذه النظرية بالمثال التالي.

مثال (٤): اثبت أن النظام

$$\frac{dx_1}{dt} = 1 - (1+\mu)x_1 + ax_1^2x_2 \quad (1)$$

$$\frac{dx_2}{dt} = \mu x_1 - ax_1^2x_2$$

له حل دورى

الحل: لدينا

$$\frac{dx_1}{dt} = -1(1+\mu)x_1 + ax_1^2x_2 \quad (2)$$

$$\frac{dx_2}{dt} = \mu x_1 - ax_1^2x_2$$

حيث نقطة الاتزان $(1, \mu/a)$. وينقل نقطة الأصل إلى $(1, \mu/a)$ مستخدماً التحويل

$$x_1^* = x_1 - 1, \quad x_2^* = x_2 - (\mu/a)$$

وتصبح المعادلتان (2) على الصورة

$$x_1^* = x_1^* (\mu - 1) + \alpha x_2^* + 2\alpha x_1^* x_2^* + x_1^{*2} (\alpha x_2^* + \mu)$$

$$x_2^* = -\mu x_1^* - \alpha x_2^* - 2\alpha x_1^* x_2^* - x_1^{*2} (\mu + \alpha x_2^*)$$

وتكون مصفوفة الجاكوبى

$$J = \begin{bmatrix} \mu - 1 & a \\ -\mu & -a \end{bmatrix}$$

والقيمتان الذاتيتان هما

$$\alpha \pm i\beta = \frac{1}{2} \left\{ (1 + a - \mu) \pm \sqrt{(1 + a - \mu)^2 - 4a} \right\} \quad (3)$$

وتكون القيمتان الذاتيتان تخيليتين صرفاً إذا كان

$$\alpha = 0 \Rightarrow \mu = \mu_0 = 1 + a \quad (4)$$

ومن (3) نستنتج أن

$$\frac{d\alpha}{d\mu} = -\frac{1}{2} \neq 0$$

ونجد أن كل شروط النظرية محققة وبذلك يكون فى جوار

$$x_1 = 1, \quad x_2 = \mu/a, \quad \mu = 1 + a$$

يوجد حل دورى.

نلاحظ أن نقطة التفرع μ_0 معطاه بالمعادلة (4).

مثال (5): اثبت أن معادلة فان ديربول

$$\dot{x}_1 = x_2, \quad \dot{x}_2 = x_1 + \mu(1 - x_1^2)x_2 \quad (1)$$

لها حل نوري.

الحل: نقطة الأتران للنظام (1) هي $(0,0,\mu_0)$ ويكون الجاكوبي

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & \mu \end{pmatrix}$$

وتكون القيم الذاتية للجاكوبي J هي

$$\alpha \pm i\beta = \frac{1}{2}[-\mu \pm \sqrt{\mu^2 - 4}] \quad (2)$$

وتكون القيم الذاتية تخيلية صرف إذا كان

$$\mu = \mu_0 = 0$$

وتكون نقطة التفرع هي $(0, 0, 0)$ ومن المعادلة (2) نجد أن

$$\frac{d\alpha}{d\mu} = -1 \neq 0$$

وجميع شروط نظرية (2) متحققة وإن النظام (1) له حل نوري كما بينا ذلك في حل نفس المثال في باب الحلول الدورية.

١٨-٤ تطبيقات

مثال (٦): (نظام كيميائي)

نتعرض لدراسة نموذج ظاهرة التنذب للنظم الكيميائية ليكن لدينا فئة التفاعلات الكيميائية



حيث نمهل التفاعلات العكسية والتركيز الابتدائي والنهائي لتركيز المنتجات A ، B ، D ، E تكون ثابتة. ومعادلات الحركة الكيميائية الناتجة هي

$$\dot{X} = a - (b+1)X + X^2 Y, \quad \dot{Y} = -bX - X^2 Y \quad (2)$$

حيث a, b بارامتران موجبان. يوجد نقطة ثابتة وحيدة (حرجة) P عند $(a, b/a)$. والنظام الخطي للنظام (2) عند P يكون له مصفوفة المعاملات

$$\begin{pmatrix} 2XY - b - 1 & X^2 \\ b - 2XY & X^2 \end{pmatrix}_{(a, b/a)} = \begin{bmatrix} b-1 & a^2 \\ -b & -a^2 \end{bmatrix} \quad (3)$$

ومحده هذه المصفوفة هي a^2 وبالتالي يكون إستقرار P يحدد بأثر (trace) المصفوفة.

وتكون النقطة الحرجة مستقرة إذا كان $a^2 + 1 > b$ وغير مستقرة عند $a^2 + 1 < b$.

ولاستخدم نظرية تفرع هوبف نستخدم الاحداثيات

$$x_1 = X - a, \quad x_2 = Y - b/a$$

لنحصل على

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= (b-1)x_1 + a^2x_2 + 2ax_1x_2 + \frac{b}{a}x_1^2 + x_1^2x_2 \\ \dot{x}_2 &= -bx_1 - a^2x_2 - 2ax_1x_2 - \frac{b}{a}x_1^2 - x_1^2x_2 \end{aligned} \quad (4)$$

والآن نفسر (4) كنظام ذا بارامتر b مع ثبات a . الجزء الحقيقي للقيم الذاتية هي $\frac{1}{2}(b - a^2 - 1)$ عندما $(a-1)^2 < b < (a+1)^2$ وبالتالي

$$\frac{d}{db} \left[\frac{1}{2}(b - a^2 - 1) \right] = \frac{1}{2} > 0$$

عند قيمة التفرع $b = a^2 + 1$.

والآن نناقش إستقرار النظام (4) عندما $b = a^2 + 1$.

$$\text{المصفوفة } M = \begin{pmatrix} a^2 & 0 \\ -a^2 & 0 \end{pmatrix} \text{ تحقق}$$

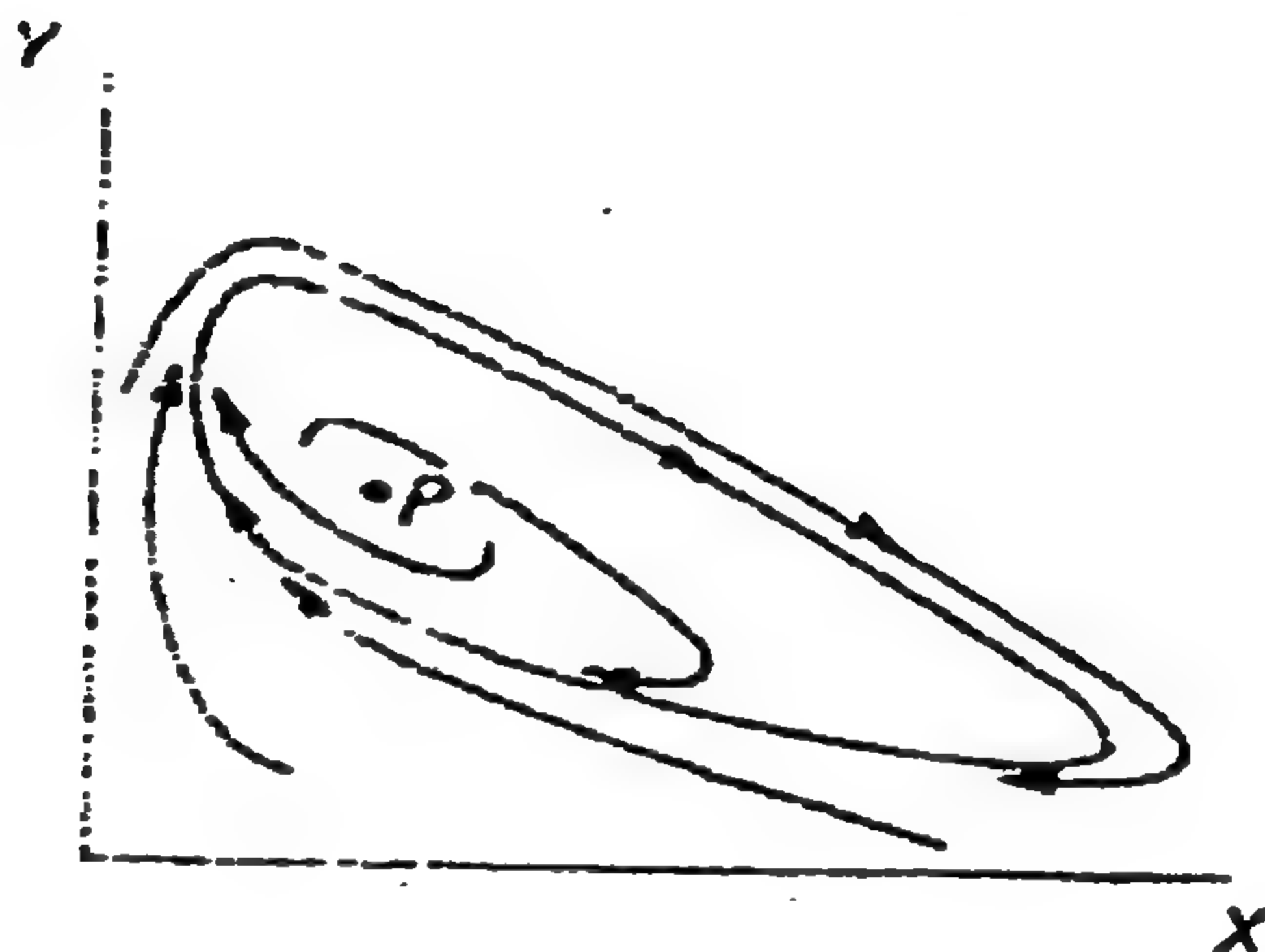
$$M^{-1} \begin{pmatrix} b-1 & a^2 \\ -b & -a^2 \end{pmatrix} M = \begin{pmatrix} 0 & a \\ -a & 0 \end{pmatrix} \quad (5)$$

والآن التحويل $x = M Y$ يحول (4) إلى

$$y_1' = ay_2 + (1-a^2)ay_1^2 + 2a^2y_1y_2 - a^4y_1^3 + a^3y_1^2y_2 \quad (6)$$

$$y_2' = -ay_1$$

ويمكن حساب الدليل بالعلاقة السابقة وحيث أن $Y_{111}^1, Y_{11}^1, Y_{12}^1$ فقط غير صفرية فإن $I = -2a^5 - 4a^3$. وبلى ذلك أن النظام (2) يتفرع إلى دائرة نهاية جانبية تحيط بالنقطة P وبازدياد b من خلال القيمة الحرجة $1+a^2$. وكمثال لصورة الطور المناسبة معطاه بالشكل المبين.



١٨-٥ التفرع في R^n :

والآن وقبل أن نسرد أمثلة أخرى، ندرس التفرع في R^n ليكن لدينا النظام، .

$$\frac{d\underline{x}}{dt} = \underline{f}(\underline{x}, \underline{\mu}), \quad (1)$$

حيث $\underline{x} \in R^n$ ، $\underline{\mu} \in R^n$ وهما متجهات أعمدة ذات مركبات x_i ، μ_i على الترتيب و $i = 1, 2, \dots, n$

هدفنا هنا تعيين نقاط الاتزان واستقرارها عندما تتغير قيم μ . إذا كان عند بعض قيم μ (μ_0) يوجد تغير كفي في الحل فإن μ_0 تكون هي نقاط التفرع. ونقول أن نقاط الاتزان قد حدثت وذلك بحل للنظام

$$f(x, \mu) = 0 \quad (2)$$

وفي بعض الأحيان قد يعبر عن f كانهدار (gradient) لكمية قياسية وعلى ذلك يمكن كتابة النظام (1) على الصورة (نظام إنحداري) (gradient system) التالية

$$\frac{dx}{dt} = -\text{grad } \phi(x, \mu) \quad (3)$$

وتعطي نقاط الاتزان من العلاقة

$$\text{grad } \phi = 0 \quad (4)$$

تتص العلاقة (4) على أن نقاط الاتزان طبقاً لقيم ϕ الثابتة (stationary) وأن حل للنظام (4) يصف سطح في الفضاء (x, μ) . وإذا كان هذا السطح أملس فإن أي تغير صغير في μ يؤدي إلى تغير صغير في x ولا تحدث مفاجآت. أما إذا كان السطح ذا طيات (folded) فإن أي تغير صغير في μ في الطية (fold) ينيح عنه قفزة (jump) في قيمة x وأن هذا بانضبط هي نقطة التفرع.

والآن نعتبر ϕ كدالة في متغير واحد، وتعطي للنقاط الثابتة بالعلاقة

$$\frac{d\phi}{dx} = 0 \quad (5)$$

وتكون نقطة النهاية نقطة نهاية عظمى أو صغرى طبقاً لإشارة المشتقة الثانية. وبالمثل إذا كان $\phi(x, \mu)$ دالة في متغيرات عدة فإن النقاط الثابتة تعطي بالعلاقة (9). ولتحديد نقطة الاتزان بأنها نقطة نهاية عظمى أو صغرى فإننا نفحص إشارة المحددات الذي أعمدته المشتقة الثانية للدالة ϕ . إذا تلاشت كل المحددات فلا نحصل على أي نتيجة وتسمى هذه النقطة بنقطة الشنوذ (singularity) وتعرف دراسة هذه النقاط (نقاط الشنوذ) بنظرية الكوارث (catastrophe) وهذه النظرية خارج نطاق هذا الكتاب.

٩ أ - مسائل ذات بعد واحد

مثال (١): تفرع الشوكة (pitchfork bifurcation) عين نقاط الاتزان للنظام

$$\frac{dx}{dt} = (\mu - \mu_0)x - ax^3 \quad (6)$$

حيث a ، μ ، μ_0 ثوابت موجبة. وادرس استقرارها.

$$\text{الحل: للنظام ثلاث نقط اتزان } x_1 = 0, x_{2,3} = \pm \sqrt{\frac{\mu - \mu_0}{a}}$$

نلاحظ أنه إذا كان $\mu < \mu_0$ فإنه يوجد حل حقيقي واحد، وحلان x_2 ، x_3 تخيليان ويمكن تجاهلهما.

الآن نفحص استقرار نقطة الاتزان $x_1 = x = 0$ يكون النظام الخطي المناظر للنظام (6) هو

$$\frac{dx}{dt} = (\mu - \mu_0)x \quad (7)$$

ويكون حل هذه المعادلة

$$x = A_0 \exp[(\mu - \mu_0)t] \quad (8)$$

حيث A_0 ثابت. نستنتج من المعادلة (8) أنه إذا كان $\mu > \mu_0$ فإن $|x| \rightarrow \infty$ عندما $t \rightarrow \infty$ وتكون نقطة الاتزان غير مستقرة. وإذا كان $\mu < \mu_0$ فتكون نقطة الاتزان مستقرة.

والآن نفحص نقطة الاتزان $x_2 \left(= \sqrt{\frac{\mu - \mu_0}{2}} \right)$ كما بينا سابقا بنقل نقطة

$$\bar{x} = x - x_2 \quad \text{الأصل بكتابة}$$

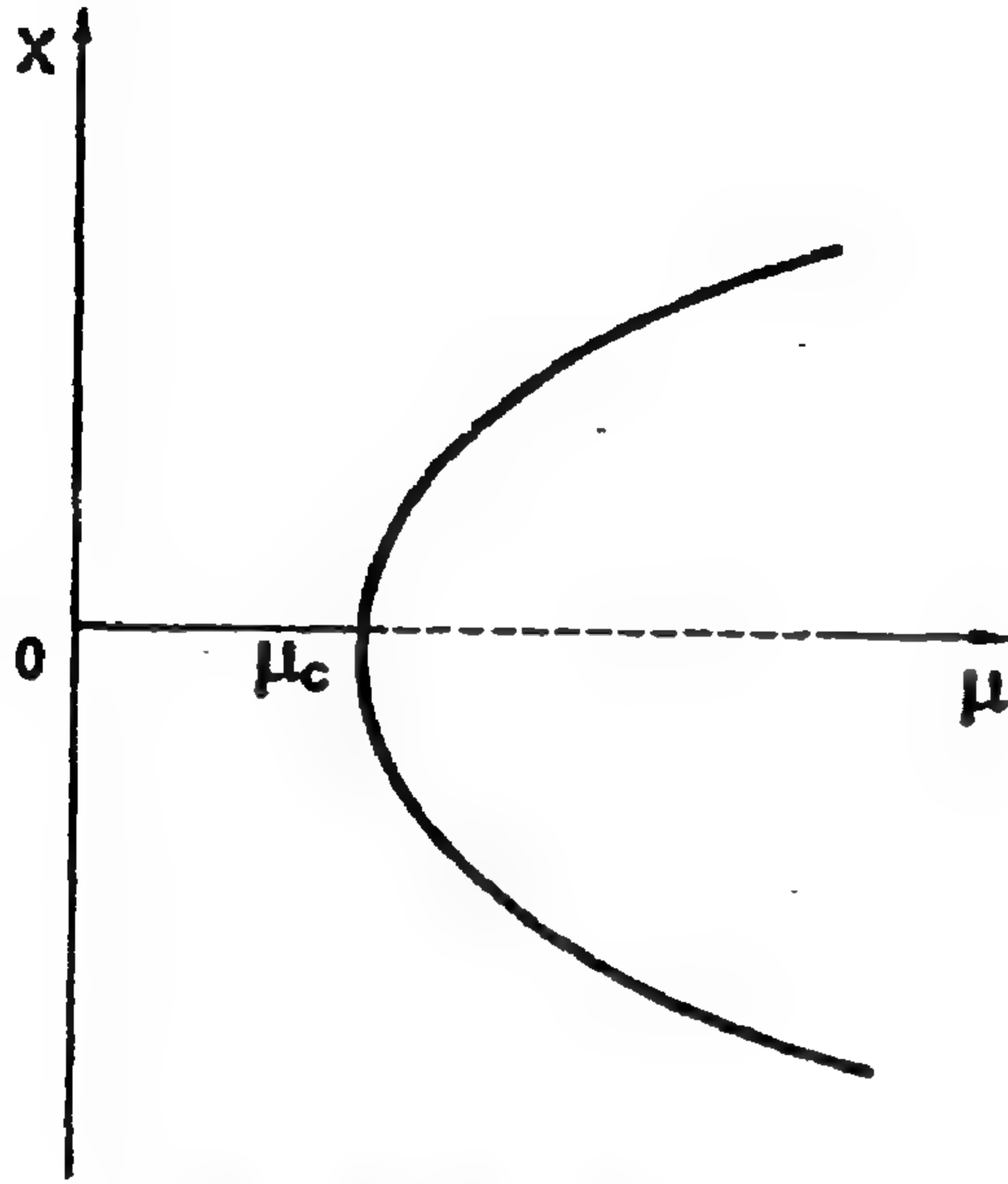
فيؤول النظام (6) إلى

$$\begin{aligned} \frac{d\bar{x}}{dt} &= -[a\bar{x}^3 + 3ax_2\bar{x}^2 + 2ax_2^2\bar{x}] \\ &= -2a \left[\frac{\mu - \mu_0}{a} \right] \bar{x} = -2(\mu - \mu_0)\bar{x} \end{aligned} \quad (9)$$

وتكون نقطة الاتزان x_2 موجودة فقط إذا كان $\mu > \mu_0$ وبذلك نستنتج من (9) أن \bar{x} تكون مستقرة. وبالمثل يمكن إثبات أن x_3 تكون مستقرة.

وبتلخيص هذه النتائج كما يلي: إذا كان $\mu < \mu_0$ فإنه يوجد حل وحيد ($x = 0$). وإذا كان $\mu > \mu_0$ يكون لدينا ثلاثة حلول محتملة: الحل $x = 0$ وهو غير

مستقر والحلان الآخرين غير الصفرين x_2, x_3 يكونا مستقرين كما في الشكل حيث رسمنا x كدالة في μ



- : مستقر

.... : غير مستقر

عندما تكون $\mu < \mu_c$ يكون $x = 0$ هو الحل الوحيد. عندما $\mu > \mu_c$ يوجد ثلاث حلول مختلفة. عندما $\mu = \mu_c$ يوجد تغير في الاستقرار، الحل $x = 0$ يتغير من حل مستقر إلى حل غير مستقر. النقطة $\mu = \mu_c$ هي نقطة تفرع وتسمى تفرع الشوكة (pitchfork bifurcation) كما في الشكل وكذلك تسمى تفرع متماثل. وفي هذا المثال نقطتي الاتزان المتفرعة تكون مستقرة ويسمى هذا التفرع بالتفرع فوق الحرج (supercritical).

مثال (٢): (transcritical bifurcation)

ناقش استقرار نقاط إتزان النظام

$$\frac{dx}{dt} = \mu x - x^2 \quad (10)$$

حيث μ ثابت .

الحل: تكون المعادلة (10) في صورة المعادلة اللوجيستيه ونقاط إتزانها هي

$$x = 0, \quad x = \mu \quad (11)$$

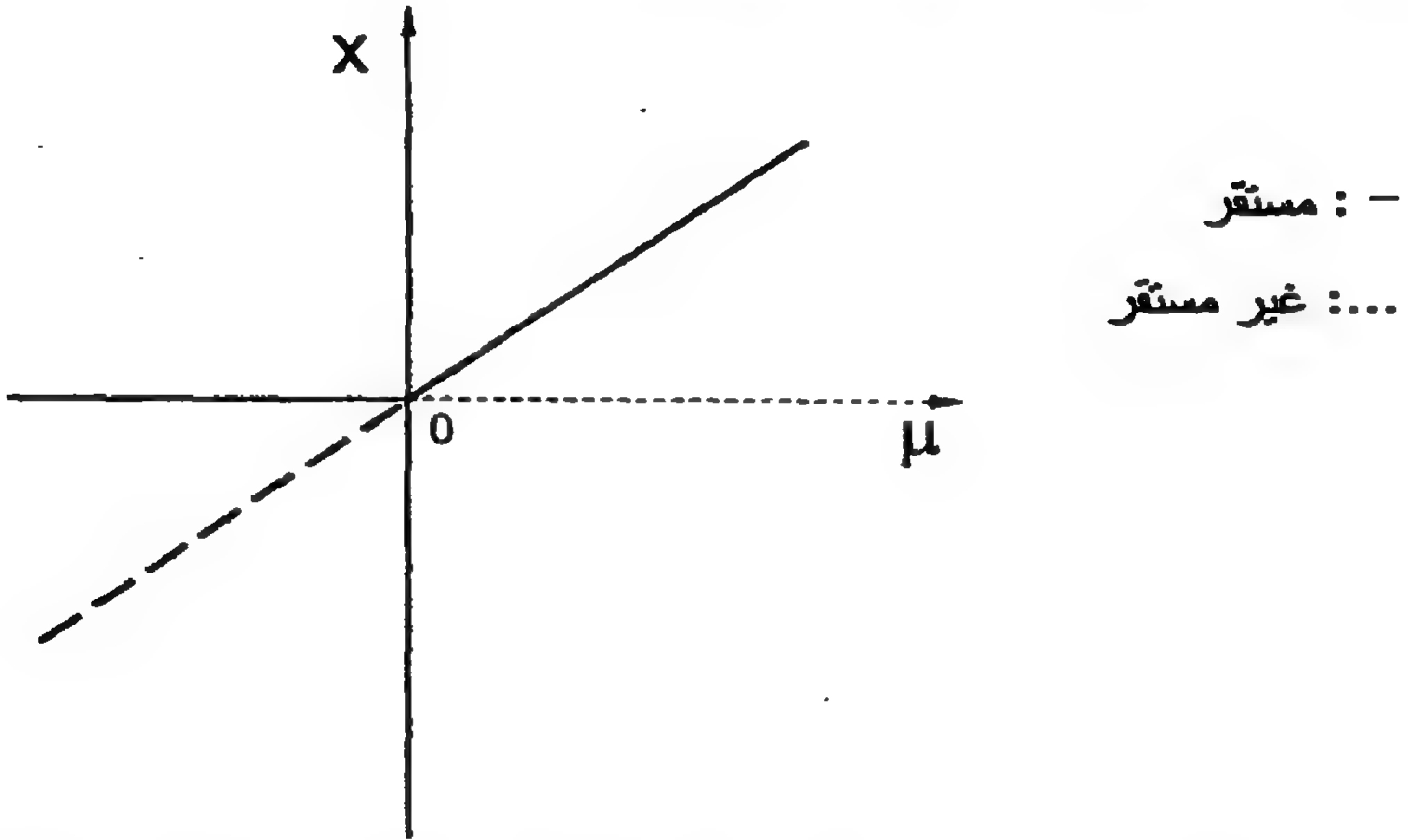
إذا كان $\mu = 0$ فإن الحلين يتحدان. والآن نفحص النقاط الحرجة.

$x = 0$ تكون مستقرة إذا كان $\mu < 0$ وغير مستقرة إذا كان $\mu > 0$. ونفحص استقرار الحل $x = \mu$ نضع $\bar{x} = x - \mu$ وتؤول المعادلة (10) إلى

$$\frac{d\bar{x}}{dt} = -(\mu\bar{x} + \bar{x}^2) = -\mu\bar{x}$$

ومن هذه المعادلة نستنتج أن الحل $x = \mu$ يكون مستقرا إذا كان $\mu > 0$ وغير مستقر إذا كان $\mu < 0$

ونستخلص أنه إذا كان $\mu < 0$ فإن الحل $x = 0$ يكون مستقرا والحل $x = \mu$ يكون غير مستقر إذا كان $\mu > 0$ فإن الحل $x = 0$ يكون غير مستقر بينما الحل $x = \mu$ يكون مستقرا. كما في الشكل.



تكون النقطة $\mu = 0$ نقطة تفرع (عابر الحرج) وتكون تخالفية (asymmetric) transcritical

مثال (٣): نقطة تفرع سرجية عقدية (saddlenode bifurcation)

ادرس استقرار نقاط الاتزان للنظام

$$\frac{dx}{dt} = \mu + x^2 \quad (12)$$

حيث μ بارامتر.

الحل: ليس للمعادلة (12) نقطة اتزان إذا كان $\mu > 0$. وللسهولة سنكتب المعادلة (12) على الصورة

$$\frac{dx}{dt} = x^2 - \lambda^2, \quad \mu = -\lambda^2$$

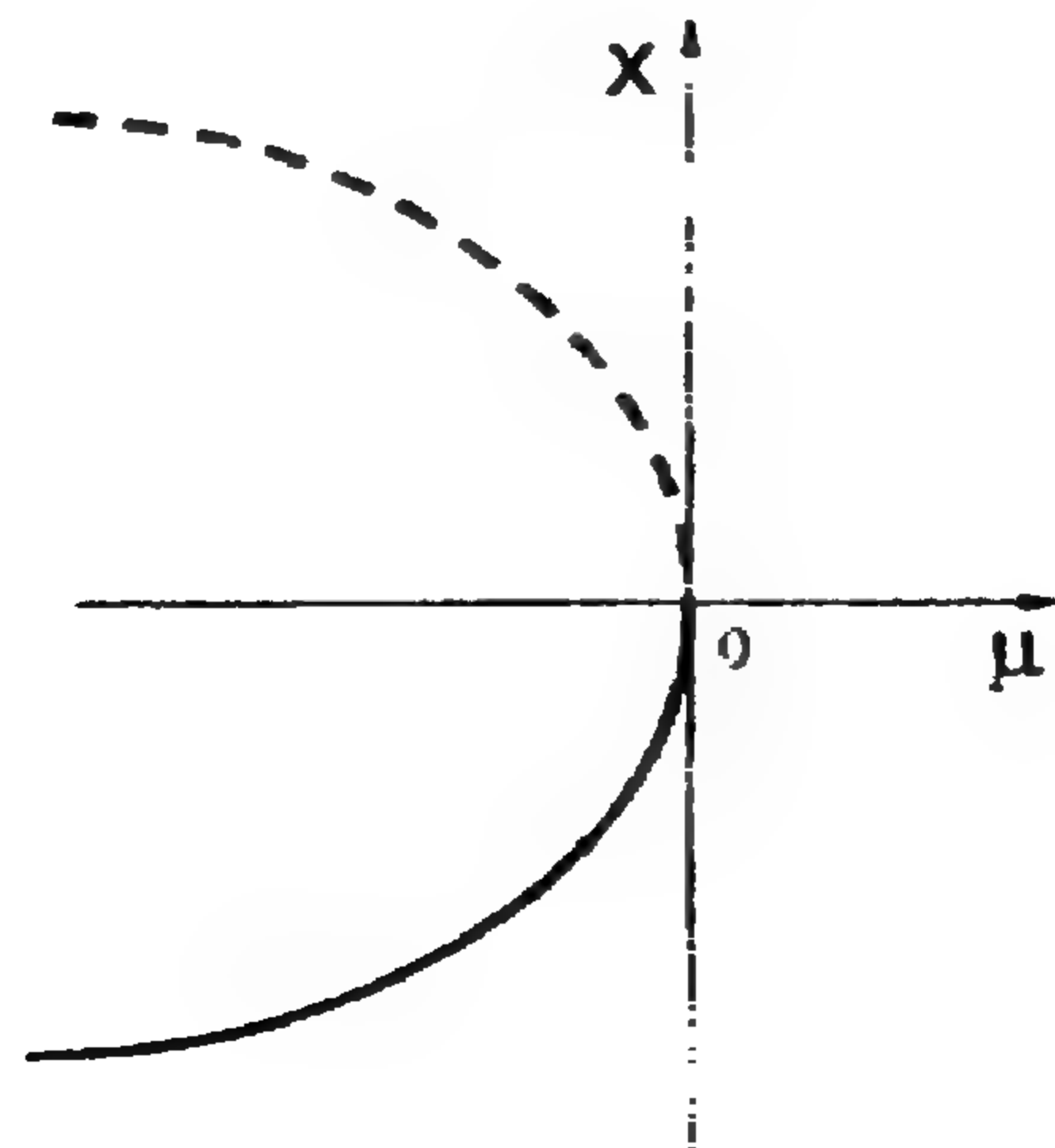
ويكون نقطتا الاتزان هما $x_1 = \lambda, x_2 = -\lambda$. وينقل نقطة الأصل بكتابة

$$\bar{x} = x - \lambda$$

فإن المعادلة (12) تتحول إلى

$$\frac{d\bar{x}}{dt} = 2\lambda\bar{x} + \bar{x}^2$$

من هذه المعادلة نستنتج أن $x_1 = \lambda$ تكون غير مستقرة وبالمثل يمكن اثبات أن $x_2 = -\lambda$ تكون مستقرة. المعادلة (12) ليس لها نقطة اتزان إذا كان $\mu > 0$. ولها حلين إذا كان $\mu < 0$. والحل الموجب يكون غير مستقر بينما الحل السالب يكون مستقراً. كما هو مبين في الشكل. تكون النقطة $\mu = 0$ نقطة نشأت سرجيه عقيه saddle made bifurcation.



- : مستقر
... : غير مستقر

والآن نختتم دراسة مسائل البعد الواحد في الصورة العامة والتي تحتوى على بارامتر واحد والتي يمكن كتابة المعادلة (6) على الصورة

$$\frac{dx}{dt} = f(x, \mu) \quad (13)$$

نفترض أن (x_0, μ_0) هي نقطة الاتزان بحيث

$$f(x_0, \mu_0) = 0 \quad (14)$$

ولفحص استقرار نقطة الاتزان نكتب $f(x, \mu)$ حول (x_0, μ_0) فنحصل على

$$\begin{aligned} f(x, \mu) &= (x - x_0) \frac{\partial f}{\partial x} + (\mu - \mu_0) \frac{\partial f}{\partial \mu} + \frac{1}{2} (x - x_0)^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \\ &\quad (x - x_0)(\mu - \mu_0) \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial \mu} + \frac{1}{2} (\mu - \mu_0)^2 \frac{\partial^2 f}{\partial \mu^2} + \dots \\ &= a(\mu) + (x - x_0)b(\mu) + (x - x_0)^2 c(\mu) + \dots \end{aligned} \quad (15)$$

حيث

$$\begin{aligned} \text{(i)} \quad a(\mu) &= (\mu - \mu_0) \frac{\partial f}{\partial \mu} + \frac{1}{2} (\mu - \mu_0)^2 \frac{\partial^2 f}{\partial \mu^2} + \dots \\ \text{(ii)} \quad b(\mu) &= (\mu - \mu_0) \frac{\partial^2 f}{\partial \mu \partial x} + \frac{1}{2} (\mu - \mu_0) \frac{\partial^3 f}{\partial \mu^2 \partial x} + \dots \\ \text{(iii)} \quad c(\mu) &= \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{1}{2} (\mu - \mu_0) \frac{\partial^3 f}{\partial x^2 \partial \mu} + \dots \end{aligned} \quad (16)$$

وجميع المشتقات الأخرى محسوبة عند (x_0, μ_0) .

إذا لم تتلاشى $\frac{\partial f}{\partial x}$ عند نقطة الاتزان فإن النظام يكون زائديا (hyperbolic) وإلا يكون غير زائدي. ويكون للتفرع عادة، مصاحبا لنقاط الاتزان غير الزائدية وإتنا في المعادلة (ii-16) افترضنا أن النظام غير زائدي. ودراسة التفرع هي أساسا تحديد أصفار

$$a(\mu) + (x - x_0)b(\mu) + (x - x_0)^2 c(\mu) = 0 \quad (17)$$

نظرية (٢): وتكون نقطة للتفرع:

(i) تفرع الشوكة (Pitchfork) إذا كان

$$\frac{\partial f}{\partial \mu} = 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial \mu \partial x} \neq 0, \quad \frac{\partial^2 f^3}{\partial x^3} \neq 0$$

(ii) عابرة الحرج (transcritical) إذا كان

$$\frac{\partial f}{\partial \mu} = 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 0, \quad \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \mu \partial x} \right)^2 > \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial \mu^2}$$

(iii) عقدة سرج Saddlenode إذا كان

$$\frac{\partial f}{\partial \mu} \neq 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \neq 0$$

مثال (٤): تمثل المعادلة

$$\frac{dx}{dt} = \mu x - bx^2 - hx \quad (A)$$

حيث μ, h, b ثوابت موجبة، للتعداد الذي ينمو طبقاً للمعادلة اللوجستية

$$\frac{dN_1}{dt} = a_1 N_1 \left(1 - \frac{N_1}{K} \right)$$

حيث N هو كثافة السكان، K ثابت موجب، ويحصد بمعدل يتناسب مع كثافة السكان.

تكون نقطتا الاتزان للمعادلة (A) هما

$$x_1 = 0, \quad x_2 = (\mu - h)/b$$

وحيث أن التعداد يكون موجباً وبالتالي يوجد x_2 إذا كان $\mu > h$ وباستخدام نظرية (٢) يكون لدينا

$$f = (\mu - b)x - bx^2$$

وبالاشتقاق وحساب المشتقات عند x_1 نحصل على

$$\frac{\partial f}{\partial \mu} = 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = -b \neq 0, \quad \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \mu \partial x} \right)^2 = 1, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial \mu^2} = 0$$

وعلى ذلك نستنتج أن نقطة التفرع تكون نقطة عابرة الحرج transcritical وكذلك نستنتج أنه إذا كان $\mu < h$ فإن التعداد ينقرض ($x = 0$ هي الحل الوحيد المستقر) وإذا كان $\mu > h$ فإن التعداد يؤول إلى $(\mu - h)/b$ وهو الحل المستقر وهذه النتيجة متوقعة. إذا كان معدل الحصاد أكبر من معدل النمو فإن التعداد يستأصل (أي ينقرض السكان)، ويمثل هذا المثال الحصاد المتناسب (proportional harvesting)

ب- مسائل ذات بعدين
في هذا النوع تقدم مثال على التفرع يحتوى متغيرين تابعين أو معادلة تفاضلية من الرتبة الثانية.

مثال (٥): افحص سلوك الحل الكيفي للنظام (المتذبذب التوافقي المضطرب)

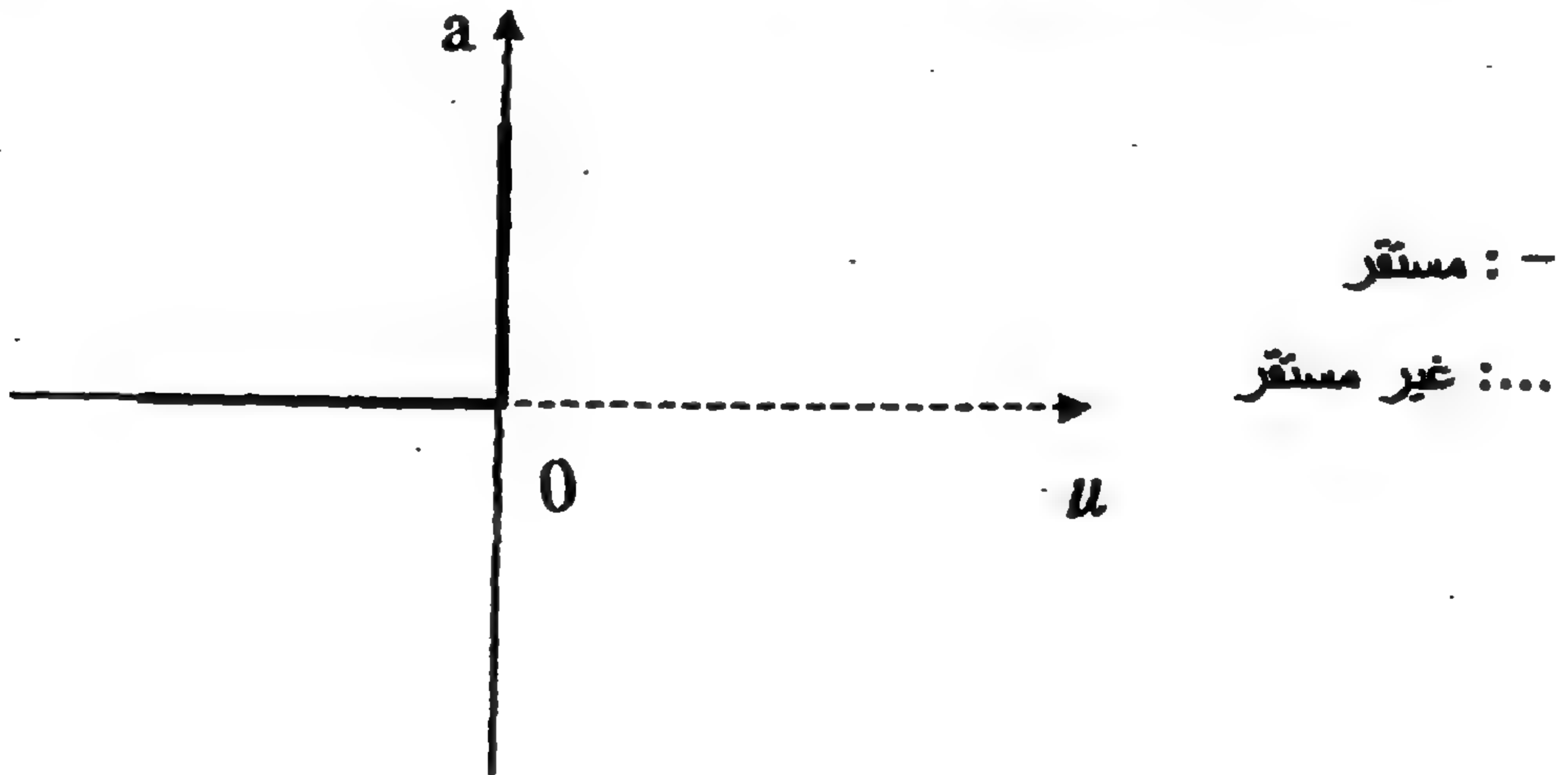
$$\frac{d^2x}{dt^2} - \mu \frac{dx}{dt} + x = 0 \quad (18)$$

الحل: إذا كان $\mu < 0$ تكون (18) معادلة متذبذب مخمد.

بوضع $x = x_1$ يمكن كتابة للنظام (18) على الصورة

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -\mu \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (19)$$

وتكون نقطة الاتزان هي $(0, 0)$. وهي بؤرة مستقرة إذا كان $\mu < 0$ وغير مستقرة إذا كان $\mu > 0$ ، ومركز مستقر إذا كان $\mu = 0$ وبذلك تكون نقطة التفرع هي $\mu = 0$. ولرسم تخطيط (بيان) للتفرع، فإننا نصاحب الحل الدوري $\mu = 0$ مع السعة غير الصفريّة a . وفي حالة البؤرة المستقرة ($\mu < 0$) تكون السعة a تساوى الصفر وعندما يكون $\mu > 0$ يكون الحل الصفري غير مستقر. وشكل التفرع التخطيطي (bifurcation diagram) كما هو مبين في الشكل التالي



ويكون نوع التفرع هو تفرع رأسي (vertical bifurcation)

تمارين

(١) لوجد نقاط الاتزان وأفحص استقرارها وناقش خواص التفرع للنظم التالية

a) $\dot{x} = x(\mu - x^2)$, b) $\dot{x} = x(\mu - x - x^2)$,

c) $\dot{x} = \mu x - bx^2 - h$

(٢) عين نقاط الاتزان وحدد نوع التفرع للنظم التالية

a) $\dot{x} = x^3 + x^2 - (2 + \mu)x + \mu$

b) $\dot{x} = x(x^2 - \mu)(x^2 - \mu^2 - 1)$

(٣) استنتج، إذا كانت $w \neq 0$ أن نقطة الأصل هي نقطة الاتزان الوحيدة للمعادلتين

$$\dot{x}_1 = \mu x_1 - w x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2)$$

$$\dot{x}_2 = w x_1 + \mu x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2)$$

ناقش هل للنظام تفرع هوبف عند $(0, 0, 0)$ وأعد كتابة للنظام في الصورة القطبية واستنتج دورة النهاية.

(٤) اثبت أن النظام

$$\ddot{x} - (\mu - x^2)\dot{x} + x = 0$$

له تفرع هوبف عند $(0, 0)$

(٥) اثبت أن معادلة فان ديربول لها حل دورى مستخدما نظرية تفرع هوبف

(٦) اثبت أن النظم التالية ذات البارامتر الواحد يحدث لها تفرع هوبف عند $\mu = 0$ بحيث أن دائرة النهاية المستقرة تحيط بنقطة الأصل عندما $\mu > 0$

a) $\dot{x}_1 = x_2 - x_1^3$, $\dot{x}_2 = -x_1 + \mu x_2 - x_1^2 x_2$

b) $\dot{x}_1 = \mu x_1 + x_2 - x_1^3 \cos x_1$, $\dot{x}_2 = -x_1 + \mu x_2$

c) $\dot{x}_1 = \mu x_1 + x_2 + \mu x_1^2 - x_1^2 - x_1 x_2^2$, $\dot{x}_2 = -x_1 + x_2^2$

(٧) اثبت أن معادلة ريلي (Rayleigh)

$$\ddot{x} + \dot{x}^2 - \mu \dot{x} + x = 0$$

يحدث لها تفرع هوبف عند $\mu = 0$ ووصف شكل للطور بالقرب من $\mu = 0$

(٨) اثبت أن النقطة الثابتة عند نقطة الاصل للنظام

$$\dot{x}_1 = (\mu - 3)x_1 + (5 + 2\mu)x_2 - 2(x_1 - x_2)^3$$

$$\dot{x}_2 = -2x_1 + (3 + \mu)x_2 - (x_1 - x_2)^3$$

لها جذرين تخيلين صرفا عندما $\mu = 0$

(٩) اثبت أن النظام

$$\dot{x}_1 = -\mu x_1 - x_2, \quad \dot{x}_2 = x_1 + x_2^3$$

بحيث لها تفرع هوبف عند $\mu = 0$ لدوائر النهاية غير المستقرة تحيط ببؤرة مستقرة عندما $\mu > 0$

(١٠) ادرس تفرع هوبف للنظام

$$\dot{x}_1 = \mu x_1 - w x_2 + \theta x_1(x_1^2 + x_2^2)$$

$$\dot{x}_2 = w x_1 + \mu x_2 + \theta x_2(x_1^2 + x_2^2)$$

في الحالتين $\theta = 1$ ، $\theta = -1$

الباب التاسع عشر

المعادلات التامة

Exact Differential Equations

١٩-١ مقالة : تسمى للمعادلة التفاضلية التي على الصورة

$$f\left(\frac{d^n y}{dx^n}, \dots, \frac{dy}{dx}, y\right) = \phi(x) \quad (1)$$

بأنها تامة إذا لمكن استنتاجها بالاشتقاق فقط وبدون أى عملية أخرى ، من معادلة تفاضلية رتبها $(n-1)$ على الصورة

$$f\left(\frac{d^{n-1} y}{dx^{n-1}}, \dots, \frac{dy}{dx}, y\right) = \int \phi(x) dx + c \quad (2)$$

وتسمى المعادلة (2) بأنها التكامل الأول للمعادلة (1) . إذا كانت المعادلة (2) تامة فإنه يمكن الحصول عليها من معادلة على الصورة

$$f\left(\frac{d^{n-2} y}{dx^{n-2}}, \dots, \frac{dy}{dx}, y\right) = \int \int \phi(x) (dx)^2 + c \quad (3)$$

كما سبق . وتسمى المعادلة (3) بالتكامل الثانى للمعادلة (1) .

وعموماً ، يوجد n تكاملات للمعادلة التفاضلية النونية .

١٩-٢ شرط التمام (exactness) لمعادلة تفاضلية خطية من الرتبة النونية :

لتكن المعادلة التفاضلية الخطية من الرتبة النونية على الصورة

$$P_0 y^{(n)} + P_1 y^{(n-1)} + \dots + P_n y = \phi(x) \quad (1)$$

حيث $P_0, P_1, \dots, P_n, \phi$ دوال متصلة فى x فقط . لتكن (1) تامة ، أى يمكن الحصول عليها من معادلة ذات رتبة $(n-1)$ بالاشتقاق .

وحيث أن $P_0(d^n y / dx^n)$ يمكن الحصول عليها من اشتقاق $P_0(d^{n-1} y / dx^{n-1})$. سنفترض أننا حصلنا عليها بالاشتقاق من المعادلة

$$P_0 \left(\frac{d^{n-1} y}{dx^n} \right) + Q_1 \left(\frac{d^{n-2} y}{dx^{n-2}} \right) + \dots + Q_{n-1} y = \int \phi(x) dx + c \quad (2)$$

حيث Q_1, Q_2, \dots, Q_{n-1} دوال في x فقط وباشتقاق (2) بالنسبة إلى x نحصل على

$$(P_0 y^{(n)} + P_0' y^{(n-1)}) + (Q_1 y^{(n-1)} + Q_1' y^{(n-2)}) + \dots + Q_{n-1} y' + Q_{n-1}' y = \phi(x)$$

لو

$$P_0 y^{(n)} + (P_0' + Q_1) y^{(n-1)} + (Q_1' + Q_2) y^{(n-2)} + \dots + (Q_{n-2}' + Q_{n-1}) y' + Q_{n-1}' y = \phi(x) \quad (3)$$

وحيث أن (2) ، (3) هما نفس المعادلة وبمساواة معاملات المشتقات $y^{(n-1)}, y^{(n-2)}, \dots, y', y$ نحصل على

$$\left. \begin{aligned} P_1 &= P_0' + Q_1, \quad P_2 = Q_1' + Q_2, \quad P_3 = Q_2' + Q_3, \dots \\ P_{n-1} &= Q_{n-2}' + Q_{n-1}, \quad P_n = Q_{n-1}' \end{aligned} \right\} \quad (4)$$

والحصول على الشرط المطلوب لا بد من حذف كل Q_i ، $i = 1, 2, n-1$ للحصول على علاقات بين P_i ، $i = 0, 1, 2, \dots, n$. ولذلك سوف تحسب Q_i بدلالة P_i و بالتعويض عنهم في المعادلة (2) نحصل على التكامل الأول . العلاقات (4) تعطى

$$Q_1 = P_1 - P_0'$$

$$Q_2 = P_2 - Q_1' = P_2 - (P_1 - P_0')' = P_2 - P_1' + P_0''$$

$$Q_3 = P_3 - Q_2' = P_3 - (P_2 - P_1' + P_0'')' = P_3 - P_2' + P_1'' - P_0'''$$

.....

$$Q_{n-1} = P_{n-1} - P_{n-2}' + P_{n-3}'' - \dots (-1)^{n-1} P_0^{(n-1)}$$

$$P_n = Q'_{n-1} = P'_{n-1} - P''_{n-2} + P'''_{n-3} - \dots (-1)^{n-1} P_0^{(n)}$$

أى

$$P_n - P'_{n-1} + P''_{n-2} - P'''_{n-3} + \dots + (-1)^n P_0^{(n)} = 0 \quad (5)$$

وهو شرط التمام للمعادلة (1) .

وبتعويض قيم Q_1, Q_2, \dots, Q_{n-1} فى (2) نحصل على

$$P_0 y^{(n-1)} + (P_1 - P'_0) y^{(n-2)} + (P_2 - P'_1 + P''_0) y^{(n-3)} + \dots \\ + \{P_{n-1} - P'_{n-2} + P''_{n-3} - \dots + (-1)^{n-1} P_0^{(n-1)}\} y = \int \phi dx + c \quad (6)$$

وهو التكامل الأول .

ملحوظة (١) : والشرط (5) هو شرط تمام المعادلة (1) . وحين تحقق هذا الشرط يكون (6) هو التكامل الأول .

ملحوظة (٢) : لحل المعادلات التامة نتبع الآتى :

- ١- نكتب المعادلة كاملة (أى بوضع صفر بدلا من المعامل الغائب)
 - ٢- نكتب قيم P_0, P_1, \dots بمقارنة المعادلة المعطاه مع المعادلة (1)
 - ٣- نكتب $P_n, P_{n-1}, P_{n-2}, \dots$ مبتدأ من الأعلى وضع إشارة (+) ، (-) ، ... قبل كل منهم
 - ٤- وضع لا شرطه ، شرطه (dash) ، شرطتين ... عليهم
 - ٥- وتوجد قيمة هذا للتعبير . إذا كان يساوى الصفر تكون المعادلة تامة ويكون تكاملها الأول هو (6)
 - ٦- بعد الحصول على التكامل الأول نكرر الخطوات 1 - 5 لاثبات أنه تام بطريقة مماثلة ويتكرر هذه العمليات حتى نصل إلى $y' + Py = \phi$ وتحل بالطرق القياسية إذا لم تكن تامة .
- ولتوضيح الفكرة تعطى الأمثلة التالية :

مثال (١) : حل المعادلة

$$(1+x+x^2)y''' + (3+6x)y'' + 6y' = 0$$

الحل لدينا

$$(1+x+x^2)y''' + (3+6x)y'' + 6y' = 0 \quad (1)$$

بمقارنة (1) مع

$$P_0y''' + P_1y'' + P_2y' + P_3y = \phi(x)$$

فيكون

$$P_0 = 1+x+x^2, \quad P_1 = 3+6x, \quad P_2 = 6, \quad P_3 = 0, \quad \phi = 0 \quad (2)$$

وتكون المعادلة تامة إذا كان

$$P_3 - P_2' + P_1'' - P_0''' = 0 \quad (3)$$

بالتعويض عن قيمة P_0''' ، P_1'' ، P_2' ، P_3 نجد أن :

$$0 - 0 + 0 - 0 = 0$$

وبذلك تكون المعادلة المعطاة تامة ويكون تكاملها الأول

$$P_0y^{(2)} + (P_1 - P_0')y' + (P_2 - P_1' + P_0'')y = c_1 \quad (4)$$

وباستخدام (2) فإن (4) تختزل إلى

$$(1+x+x^2)y'' + \{3+6x - (1+2x)\}y' + (6-6+2)y = c_1 \quad (5)$$

الآن نفحص (5) من حيث أنها تامة . سوف نكرر الخطوات السابقة كما عملنا مع المعادلة (1) . بالنسبة إلى المعادلة (5) التي نقارنها مع

$$P_0y'' + P_1y' + P_2y = \phi(x)$$

فنجد أن

$$P_0 = 1+x+x^2, \quad P_1 = 2+4x, \quad P_2 = 2, \quad \phi(x) = c_1 \quad (6)$$

وعلى ذلك

$$P_2 - P_1' + P_2'' = 2 - 4 + 2 = 0$$

والذى يبين أن (5) تامة ويكون تكاملها الأول

$$P_0 y' + (P_1 - P_0') y = \int c_1 dx + c_2$$

$$(1+x+x^2)y' + [2+4x-(1+2x)]y = c_1 x + c_2 \quad (7)$$

نفحص (7) لمعرفة ما إذا كانت تامة . ونقارنها مع المعادلة .

$$P_0 y' + P_1 y = \phi(x)$$

وبكون

$$P_0 = 1+x+x^2, P_1 = 1+2x, \phi = c_1 x + c_2$$

مع ذلك

$$P_1 - P_0' = 1+2x - (1+2x) = 0$$

وعلى ذلك تكون (7) معادلة تامة ويكون تكاملها الأول هو

$$P_0 y = \int (c_1 x + c_2) dx + c_3$$

أى أن

$$(1+x+x^2)y = \frac{1}{2}c_1 x^2 + c_2 x + c_3$$

وهو الحل المطلوب .

مثال (٢) : حل المعادلة

$$xy''' + (x^2 + x + 3)y'' + (4x + 2)y' + 2y = 0$$

الحل : بالمقارنة مع المعادلة

$$P_0 y''' + P_1 y'' + P_2 y' + P_3 y = \phi(x)$$

نجد أن

$$P_0 = x, P_1 = x^2 + x + 3, P_2 = 4x + 2, P_3 = 2, \phi = 0 \quad (1)$$

فيكون

$$P_3 - P_2' + P_1'' - P_0''' = 2 - 4 + 2 - 0 = 0$$

وبالتالي المعادلة تامة ويكون تكاملها الأول هو

$$P_0 y'' + (P_1 - P_0') y' + (P_2 - P_1' + P_0'') y = c_1$$

أي

$$xy'' + (x^2 + x + 2) y' + (2x + 1) y = c_1 \quad (2)$$

حيث من (2) يكون

$$P_0 = x, P_1 = x^2 + x + 2, P_2 = 2x + 1 \quad (3)$$

$$P_2 - P_1' + P_0'' = 2x + 1 - (2x + 1) + 0 = 0$$

وبذلك تكون (2) معادلة تامة ويكون تكاملها الأول

$$P_0 y' + (P_1 - P_0') y = \int c_1 dx + c_2$$

$$xy' + (x^2 + x + 1) y = c_1 x + c_2$$

وهي ليست تامة (تأكد من ذلك) ويمكن كتابتها في صورة المعادلة الخطية .

$$y' + \left(x + 1 + \frac{1}{x}\right) y = c_1 + \frac{c_2}{x}$$

ويكون عامل التكامل هو

$$I, F = e^{\int \left(x + 1 + \frac{1}{x}\right) dx} = e^{\ln x} e^{x + x^2/2} = x e^{\left(\frac{x}{2}\right)(x+2)}$$

ويكون الحل هو

$$xye^{\frac{x}{2}(x+2)} = \int \left(c_1 + \frac{c_2}{x} \right) xe^{\frac{x}{2}(x+2)} dx + c_3$$

وهذا الحل المطلوب حيث التكامل يصعب حسابه .

مثال (٣) : هل المعادلة

$$\cos xy'' + 2\sin xy' + 3\cos xy = \tan^2 x$$

تامة ؟

الحل : بالمقارنة مع المعادلة

$$P_0 y'' + P_1 y' + P_2 y = \phi(x)$$

فيكون

$$P_0 = \cos x, \quad P_1 = 2\sin x, \quad P_2 = 3\cos x$$

وتكون تامة إذا كان

$$P_2 - P_1' + P_0'' = 3\cos x - 2\cos x + (-\cos x) = 0$$

وبذلك تكون المعادلة تامة وتحل كما سبق .

تمارين

حل المعادلات التفاضلية التالية

1- $xy'' + (1-x)y' - y = e^x$

2- $(x^3 + 4x)y'' + (9x^2 - 12)y' + 18xy' + 6y = 0$

3- $x^2y'' + 3xy' + y = 1/(1-x^2)$

4- $y'' + 2\tan xy' + 3y = \tan^2 x \sec$

5- $xy''' + (x^2 - 3)y'' + 4xy' + 2y = 0$

6- $(2x^2 - 3x)y'' + (6x + 3)y' + 2y = (x + 1)e^x$

7- $\sin^2 x \cdot y'' = 2y$

8- $x^3y''' + 9x^2y'' + 18xy' + 6y = \cos x$

9- $(1+x^2)y'' + 3xy' + y = 1+3x^2$

10- $(1+x^2)y'' + 3xy' + y = 1+3x^2$

الباب العشرون

المعادلات التفاضلية الكلية

Total (or Pfaffin) Differential Equations

٢٠-١ مقدمة:

في هذا الباب سنتعرض لدراسة معادلات تفاضلية آنية من الرتبة الأولى والدرجة الأولى. والمعادلة تحتوى على ثلاث متغيرات فقط. ويلاحظ أن الطريقة التى سوف نشرحها هنا يمكن تعميمها إلى n من المتغيرات. ثم سنتعرض بالدراسة أيضاً إلى معادلات تفاضلية ذات متغير مستقل وأكثر من متغير تابع.

٢٠-٢ المعادلات الآنية:

الصورة العامة لمجموعة المعادلات الآنية من الرتبة الأولى ولها ثلاثة متغيرات هي

$$\begin{aligned} P_1 dx + Q_1 dy + R_1 dz &= 0 \\ P_2 dx + Q_2 dy + R_2 dz &= 0 \end{aligned} \quad (1)$$

حيث المعاملات دوال فى x ، y و z . وبحل هذه المعادلات آنيا نحصل على

$$\frac{dx}{Q_1 R_2 - Q_2 R_1} = \frac{dy}{R_1 P_2 - R_2 P_1} = \frac{dz}{P_1 Q_2 - P_2 Q_1}$$

أى على الصورة

$$dx / P = dy / Q = dz / R \quad (2)$$

حيث P ، Q ، R دوال فى x ، y ، z . وبالتالي فإن المعادلات الآنية (1) يمكن دائماً وضعها فى الصورة (2).

ويقال أن المعادلات المعطاه حلت تماماً عندما نحصل على حل على الصورة

$$u_2(x, y, z) = c_2 \quad , \quad u_1(x, y, z) = c_1$$

حيث u_1 ، u_2 حلان (تكامليان) مستقلان للمعادلات (1). كما يقال أن u_1 ، u_2 مستقلان إذا كان $u_1/u_2 \neq c$ حيث c ثابت

ويمكن اعطاء للمعادلات (2) تفسير هندسي وهو أنه في الهندسة الفراغية نعرف أن جيوب تمام اتجاه المماس لمنحنى يتناسب مع dx, dy, dz . وبالتالي فإن المعادلات التفاضلية المعطاه ، تعبر عن الحقيقة أن جيوب تمام اتجاه المماس لمنحنى عند نقطة يتناسب مع P, φ, R . نفترض حل المعادلات المعطاه هي

$$u_2(x, y, z) = c_2 \quad , \quad u_1(x, y, z) = c_1$$

نلاحظ أن الحل يمثل منحنيات تقاطع السطوح $u_1 = c_1$ ، $u_2 = c_2$ حيث c_1 ، c_2 يمكن أن تأخذ أي قيم بطريقة لا نهائية.

لحل المعادلات الأنية (2) توجد عدة قواعد.

القاعدة الأولى: بمساواة كسرين من الثلاثة كسور للمعادلة (2) يمكن أن نحصل على معادلة في متغيرين فقط. وفي بعض الأحيان مثل هذه الحالة نحصل عليها من حذف عامل ما من الكسرين المختارين. وبمكاملة المعادلة في متغيرين بالطرق المعروفة، سنحصل على أحد العلاقات في الحل العام للمعادلة (2). يمكن تكرار هذه الطريقة للحصول على علاقة بمساعدة الكسرين الآخرين.

مثال (١): حل

$$\frac{xdx}{y^2z} = \frac{dy}{xz} = \frac{dz}{y^2}$$

الحل: بأخذ الكسرين الأول والثاني نحصل على

$$x^2 dx = y^2 dy \Rightarrow x^3 - y^3 = c_1 \quad (1)$$

أما إذا أخذنا الكسرين الأول والثالث نحصل على

$$x dx = z dz \Rightarrow x^2 - z^2 = c_2 \quad (2)$$

وحيث أن $x^3 - y^3$ ، $x^2 - z^2$ مستقلين فإن الحل العام يعطى بالعلاقين (1)، (2).

مثال (٢): حل المعادلات

$$\frac{dx}{z} = \frac{dy}{0} = \frac{dz}{-x}$$

الحل: من الكسر الثانى $dy=0$ وبالتالى $y=c_1$

من الكسرين الأول والثالث $x^2+z^2=c_2 \Rightarrow xdx+zdz=0$

ويكون الحل معطى بالعلاقين $y=c_1$ ، $x^2+z^2=c_2$

القاعدة الثانية: ليكن واحد فقط من العلاقة $f(x,y,z)=c_1$ يمكن إيجادها من القاعدة الأولى. فانه فى بعض الأحيان نحاول إستخدام هذه العلاقة للتعبير عن متغير واحد بدلالة الآخرين. وهذا يساعدنا للحصول على معادلة فى متغيرين. وحل هذه المعادلة يعطى علاقة ثانية للحل العام للنظام (1). يلاحظ ان العلاقة الثانية تحتوى على ثابت اختيارى c_1 . ولايجاد الصورة النهائية للعلاقة الثانية فانه يمكن حذف c_1 بمساعدة العلاقة الأولى $f(x,y,z)=c_1$.

مثال (١): حل

$$\frac{dx}{xz(z^2+xy)} = \frac{dy}{-yz(z^2+xy)} = \frac{dz}{x^4}$$

الحل: بحذف العامل $z(z^2+xy)$ من الكسرين الأول والثانى فنحصل على

$$\frac{dx}{x} = \frac{dy}{-y} \quad \text{أو} \quad \frac{dx}{x} + \frac{dy}{y} = 0$$

$$\ln x + \ln y = \ln c_1 \quad \text{أو} \quad xy = c_1 \quad (1)$$

بإستخدام الكسرين الأول والثالث نحصل على

$$x^4 dx = xz(z^2+c_1)dz$$

$$x^3 dx - (z^3 + c_1 z) dz = 0$$

وبالتكامل

$$\frac{x^4}{4} - \left(\frac{z^4}{4} + \frac{1}{2} c_1 z^2 \right) = \frac{1}{4} c_2$$

أى

$$x^4 - z^4 - 2c_1 z^2 = c_2$$

وباستخدام (1) لحذف c_1 نحصل على

$$x^3 + y^2 - 2xyz^2 = c_2 \quad (2)$$

للحل العام يعطى بالعلاقين (1) ، (2)

القاعدة الثالثة: ليكن P_1, Q_1, R_1 دوال في x, y, z فإنه من مبادئ الجبر فان كل كسر على الصورة

$$\frac{dx}{P} = \frac{dy}{Q} = \frac{dz}{R} \quad (1)$$

يكون مساوياً

$$\frac{P_1 dx + Q_1 dy + R_1 dz}{P_1 P + Q_1 Q + R_1 R} \quad (2)$$

إذا كان $P_1 P + Q_1 Q + R_1 R = 0$ في (2) ، فإن للبسط في (2) يكون صفراً. وهذا يعطى $P_1 dx + Q_1 dy + R_1 dz = 0$ والذي يمكن تكامله لنحصل على $u_1(x, y, z) = c_1$. ويمكن تكرار ذلك للحصول على تكامل آخر $u_2(x, y, z) = c_2$ يسمى P_1, Q_1, R_1 بالمضاريب (multipliers). في بعض الاحيان يكون تكامل واحد هو الممكن باستخدام المضاريب وفي هذه الحالة يمكن للحصول على التكامل الثانى باستخدام القاعدة الأولى والثانية.

مثال (١): حل المعادلات

$$\frac{adx}{(b-c)yz} = \frac{bdy}{(c-a)zx} = \frac{cdz}{(a-b)xy}$$

الحل باختبار x, y, z كمضاريب على الترتيب فإن كل كسر يساوي

$$= \frac{axdx + bydy + czdz}{xyz[(b-c) + (c-a) + (a-b)]} = \frac{axdx + bydy + czdz}{0}$$

فيكون

$$axdx + bydy + czdz = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$ax^2 + by^2 + cz^2 = c_1 \quad (1)$$

وباجتياز ax, by, cz كمضاريب، كل كسر يساوي =

$$= \frac{a^2x dx + b^2y dy + c^2z dz}{xyz[a(b-c) + b(c-a) + c(a-b)]} = \frac{a^2x dx + b^2y dy + c^2z dz}{0},$$

وبالتالي يكون

$$a^2x dx + b^2y dy + c^2z dz = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$a^2x^2 + b^2y^2 + c^2z^2 = c_2 \quad (2)$$

ويكون الحل التام معطى بالعلاقين (1)، (2).

مثال (٢): حل للمعادلات

$$\frac{dx}{y} = \frac{dy}{-x} = \frac{dz}{bx - ay}$$

الحل: بأخذ 1 و a, b كمضاريب فإن كل كسر يساوي

$$= (ax + bdy + dz) / 0 \Rightarrow ax + bdy + dz = 0$$

وبالتكامل نحصل على

$$ax + by + z = c_1 \quad (1)$$

من الكسرين الاول والثاني نحصل على $xdx + ydy = 0$

وبالتكامل نحصل على

$$x^2 + y = c_2 \quad (2)$$

ويكون الحل المطلوب يعطى بالعلاقين (1)، (2)

القاعدة الرابعة: ان كان لدينا

$$\frac{dx}{P} = \frac{dy}{Q} = \frac{dz}{R} \quad (1)$$

ليكن P_1, Q_1, R_1 نوال في x, y, z فإنه من مبادئ الجبر كل كسر في (1) يساوى

$$\frac{P_1 dx + Q_1 dy + R_1 dz}{P_1 P + Q_1 Q + R_1 R} \quad (2)$$

حيث يكون البسط في (2) تفاضل تمام للمقام في (2). فإنه يمكن ربط (2) مع كسر مناسب في (1) للحصول على تكامل. وقد يمكن في بعض المسائل ان نختار مضارب اخرى P_2, Q_2, R_2 بحيث

$$\frac{P_2 dx + Q_2 dy + R_2 dz}{P_2 P + Q_2 Q + R_2 R} \quad (3)$$

بحيث يكون بسطه تفاضل تام للمقام. ويمكن ربط الكسرين في (2)، (3) مع بعضهما يعطى تكامل للمسألة. وهذه الطريقة يمكن تكرارها في بعض المسائل للحصول على تكامل آخر.

مثال: حل المعادلات

$$\frac{dx}{y^2(x-y)} = \frac{dy}{-x^2(x-y)} = \frac{dz}{z(x^2+y^2)} \quad (1)$$

الحل: من الكسرين الأول والثاني نحصل على

$$x^3 + y^3 = c_1 \quad (2)$$

باختيار 0, -1, 1 كمضاريب فيكون كل كسر يساوى

$$= \frac{dx - dy}{y^2(x - y) + x^2(x - y)} = \frac{dx - dy}{(x - y)(x^2 + y^2)} \quad (3)$$

باختيار الكسر الثالث فى (1) مع (3) نحصل على

$$\frac{dz}{z(x^2 + y^2)} = \frac{dx - dy}{(x - y)(x^2 + y^2)} \Rightarrow \frac{dz}{z} = \frac{dx - dy}{x - y}$$

بالتكامل نحصل على

$$\ln(x - y) - \ln c = \ln z \Rightarrow (x - y) / z = c_2 \quad (4)$$

ويكون الحل المطلوب هو (2)، (4).

٢٠-٣ المعادلات التفاضلية الكلية:

Total (Pfaffin) Differential Equations

تعريف: صورة معادلة بافيان: ليكن $u_i, i = 1, 2, \dots, n$ من الدوال لبعض

لو كل n من المتغيرات المستقلة x_1, x_2, \dots, x_n يسمى التعبير $\sum_{i=1}^n u_i dx_i$

صورة معادلة بافيان فى n من المتغيرات كما تسمى $\sum_{i=1}^n u_i dx_i = 0$ معادلة

بافيان التفاضلية فى n من المتغيرات x_1, x_2, \dots, x_n .

وتسمى أى معادلة على الصورة

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad (1)$$

حيث P, Q, R دوال فى x, y, z بمعادلة تفاضلية كلية فى ثلاث متغيرات.

والمعادلة (1) يمكن تكاملها مباشرة إذا وجدت دالة $u(x, y, z)$ يكون تفاضلها

الكلى du يساوى الطرف الأيسر من (1). وفى بعض الأحيان الأخرى قد

تكون (1) غير قابلة للتكامل. ونريد إيجاد الشرط الذى يجب أن تحققه P, Q, R

وبالتالى تكون (1) قابلة للتكامل. وهذا يسمى بشرط أو معيار القابلية للتكامل للمعادلة التفاضلية (1).

نظرية (1): للشرط الضرورى والكافى لقابلية المعادلة التفاضلية

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \text{ للتكامل هو}$$

$$P\left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right) + Q\left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z}\right) + R\left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right) = 0$$

البرهان: الشرط ضرورى

تعتبر معادلة تفاضلية

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad (1)$$

حيث P, Q, R دوال فى x, y, z .

لتكن (1) قابلة للتكامل بحيث

$$u(x, y, z) = c \quad (2)$$

فإن للتفاضل الكلى du يجب أن يساوى $Pdx + Qdy + Rdz$ أو يساويها مضروبه بعامل. ولكن نعرف أن

$$du = \frac{\partial u}{\partial x}dx + \frac{\partial u}{\partial y}dy + \frac{\partial u}{\partial z}dz \quad (3)$$

وحيث أن (2) هي تكامل (1) فإن P, Q, R يجب أن تتناسب إلى

$$\frac{\partial u}{\partial x}, \frac{\partial u}{\partial y}, \frac{\partial u}{\partial z} \text{ وبالتالى}$$

$$\frac{\partial u / \partial x}{P} = \frac{\partial u / \partial y}{Q} = \frac{\partial u / \partial z}{R} = \lambda(x, y, z) \quad \text{مثلا}$$

أى أن

$$\lambda P = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad \lambda Q = \frac{\partial u}{\partial y}, \quad \lambda R = \frac{\partial u}{\partial z} \quad (4)$$

من المعادلة الأولى والثانية فى (4) نحصل على

$$\frac{\partial}{\partial y}(\lambda P) = \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right) = \frac{\partial}{\partial x}(\lambda Q)$$

أو

$$\lambda \frac{\partial P}{\partial y} + P \frac{\partial \lambda}{\partial y} = \lambda \frac{\partial Q}{\partial x} + Q \frac{\partial \lambda}{\partial x}$$

أى

$$\lambda \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) = Q \frac{\partial \lambda}{\partial x} - P \frac{\partial \lambda}{\partial y} \quad (5)$$

وبالمثل

$$\lambda \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) = R \frac{\partial \lambda}{\partial y} - Q \frac{\partial \lambda}{\partial z} \quad (6)$$

$$\lambda \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) = P \frac{\partial \lambda}{\partial z} - R \frac{\partial \lambda}{\partial x} \quad (7)$$

بضرب (5)، (6)، (7) فى Q, P, R على الترتيب والجمع نحصل على

$$P \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) + R \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) = 0 \quad (8)$$

وهذا هو الشرط الضرورى لقابلية المعادلة (1) للتكامل.

الشرط كافي:

نفترض أن المعاملات P, Q, R في (1) تحقق العلاقة (8). وسوف نثبت أن هذه العلاقة تعطي أن الشرط الكافي لوجود حل (تكامل) للمعادلة (1). سوف نثبت أن تكامل (1) يمكن إيجاده عندما يتحقق (8).

سوف نثبت أولاً أننا إذا أخذنا $P_1 = \mu P, Q_1 = \mu Q, R_1 = \mu R$ حيث μ أي دالة في x, y, z ، ونفس الشرط يتحقق للدوال P_1, Q_1, R_1 كما للدوال P, Q, R فيكون لدينا

$$\frac{\partial Q_1}{\partial z} - \frac{\partial R_1}{\partial y} = \mu \frac{\partial Q}{\partial z} + Q \frac{\partial \mu}{\partial z} - \left(\mu \frac{\partial R}{\partial y} + R \frac{\partial \mu}{\partial y} \right),$$

أي

$$\frac{\partial Q_1}{\partial z} - \frac{\partial R_1}{\partial y} = \mu \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + Q \frac{\partial \mu}{\partial z} - R \frac{\partial \mu}{\partial y} \quad (9)$$

وبالمثل

$$\frac{\partial R_1}{\partial x} - \frac{\partial P_1}{\partial z} = \mu \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) + R \frac{\partial \mu}{\partial x} - P \frac{\partial \mu}{\partial z} \quad (10)$$

$$\frac{\partial P_1}{\partial y} - \frac{\partial Q_1}{\partial x} = \mu \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) + P \frac{\partial \mu}{\partial x} - Q \frac{\partial \mu}{\partial y} \quad (11)$$

بضرب (9)، (10)، (11) بالدوال P_1, Q_1, R_1 على الترتيب والجمع ويوضح $\mu P, \mu Q, \mu R$ بدلا من P_1, Q_1, R_1 على الترتيب في الطرف الأيمن نحصل على

$$\begin{aligned} & P_1 \left(\frac{\partial Q_1}{\partial z} - \frac{\partial R_1}{\partial y} \right) + Q_1 \left(\frac{\partial R_1}{\partial x} - \frac{\partial P_1}{\partial z} \right) + R_1 \left(\frac{\partial P_1}{\partial y} - \frac{\partial Q_1}{\partial x} \right) \\ &= \mu \left\{ P \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + Q \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) + R \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) \right\} = 0 \end{aligned} \quad (12)$$

وذلك باستخدام (8). والآن يمكن اعتبار أن $Pdx + Qdy$ كتفاضل تام. وإذا لم تكن كذلك نضرب المعادلة (1) بعامل المكاملة $\mu(x, y, z)$ ، وبذلك بدون فقد العموم في اعتبار $Pdx + Qdy$ كتفاضل تام. ولهذا الشرط يكون

$$(\partial P / \partial y) = (\partial Q / \partial x) \quad (13)$$

ليكن

$$V = \int Pdx + Qdy \quad (14)$$

فيلي ذلك أن

$$P = \frac{\partial V}{\partial x}, \quad Q = \partial V / \partial y \quad (15)$$

من (15) نجد أن

$$\frac{\partial P}{\partial z} = \frac{\partial^2 V}{\partial z \partial x}, \quad \frac{\partial Q}{\partial z} = \frac{\partial^2 V}{\partial z \partial y}$$

باستخدام هذه العلاقات (13)، (14) فإنه من (8) نحصل على

$$\frac{\partial V}{\partial x} \left(\frac{\partial^2 V}{\partial z \partial x} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + \frac{\partial V}{\partial y} \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial^2 V}{\partial z \partial x} \right) = 0$$

أو

$$\frac{\partial V}{\partial x} \cdot \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial V}{\partial y} - R \right) - \frac{\partial V}{\partial y} \cdot \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial V}{\partial z} - R \right) = 0$$

أو

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial V}{\partial z} - R \right) \\ \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial V}{\partial z} - R \right) \end{vmatrix} = 0$$

وهذا يبين أن العلاقة التي لا تعتمد على x, y موجودة بين V ،
 $\left(\frac{\partial V}{\partial z} - R\right)$. وبالتالي فإنه يمكن أن نعبر عن $\left(\frac{\partial V}{\partial z} - R\right)$ لدالة في V, z فقط.

وعلى ذلك يمكن أن نأخذ

$$\left(\frac{\partial V}{\partial z}\right) - R = \phi(z, V) \quad (16)$$

والآن

$$Pdx + Qdy + Rdz = \frac{\partial V}{\partial x}dx + \frac{\partial V}{\partial y}dy + \left(\frac{\partial V}{\partial z} - \phi\right)dz ,$$

(بأستخدام (14)، (16)).

$$= \left(\frac{\partial V}{\partial x}dx + \frac{\partial V}{\partial y}dy + \frac{\partial V}{\partial z}dz \right) - \phi dz$$

$$= dV - \phi dz$$

وبالتالي يمكن كتابة (1) على الصورة $dV - \phi dz = 0$ وهي معادلة في متغيرين. وعلى ذلك يكون تكاملها يعطى تكامل (حل) على الصورة

$$F(V, z) = 0$$

وبذلك يكون الشرط (8) كاف. وبذلك يكون (8) شرط ضروري وكاف ليكون للمعادلة (1) تكامل.

نظرية (٢): إثبت أن الشرط الضروري لقابلية تكامل المعادلة التفاضلية الكلية

$$\underline{A} \cdot d\underline{r} = Pdx + Qdy + Rdz = 0$$

$$\underline{A} \cdot \text{curl } \underline{A} = 0$$

هو

البرهان: لدينا

$$\underline{A} d\underline{r} = Pdx + Qdy + Rdz \quad (1)$$

$$\underline{r} = x\underline{i} + y\underline{j} + z\underline{k} \quad (2)$$

$$\underline{A} = P\underline{i} + Q\underline{j} + R\underline{k} \quad (3)$$

نلاحظ أن (1) متحققة من قاعدة القرب القياسي لمتجهين $d\underline{r}$ و \underline{A} . نعرف أن الشرط الضروري لتكامل (1) هو

$$P\left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right) + Q\left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z}\right) + R\left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right) = 0 \quad (4)$$

ومن حساب المتجهات

$$\text{curl } \underline{A} = \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right)\underline{i} + \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z}\right)\underline{j} + \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right)\underline{k} \quad (5)$$

باستخدام (3)، (5) فإننا نجد أن الشرط الضروري للقابلية للتكامل يمكن كتابته على الصورة $\underline{A} \cdot \text{curl } \underline{A} = 0$

$$: Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad \text{٢٠-٤ شروط تمام المعادلة}$$

يقال أن المعادلة التفاضلية الكلية أنها تامة (exact) إذا تحققت الشروط التالية.

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}, \frac{\partial Q}{\partial z} = \frac{\partial R}{\partial y}, \frac{\partial R}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial z} \quad (1)$$

نلاحظ عند تحقق الشروط (1) يتحقق شرط القابلية للتكامل وهو

$$P\left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right) + Q\left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z}\right) + R\left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right) = 0 \quad (2)$$

للمعادلة $Pdx + Qdy + Rdz$ لكل حد في (2)، يتلشى تطابقيا.

٢٠-٥ طرق حل المعادلة: $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ (1)

توجد طرق متعددة لحل المعادلة (1). تعرف أن (1) تكون قابلة لتكامل عند تحقق الشرط

$$P\left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right) + Q\left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right) + R\left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right) = 0 \quad (2)$$

وقبل استعراض هذه الطرق لحل المعادلة (1) يجب ان نتأكد من تحقق الشرط (2)

الطريقة الأولى: الفحص المباشر Inspection

قد يكون في بعض الاحيان إعادة ترتيب حدود المعادلة المعطاه مثل القسمة على دالة في x, y, z مناسبة ، فان المعادلة الناتجة تحتوى على أجزاء متعددة تكون تفاضل تام. الجدول التالي يساعدنا في ترتيب حدود المعادلة المعطاه

$$(i) \frac{xdy - ydx}{x^2} = d\left(\frac{y}{x}\right) , \quad (ii) \frac{xdy - ydx}{xy} = d\left(\ln\left(\frac{y}{x}\right)\right)$$

$$(iii) \frac{xdy - ydx}{x^2 + y^2} = d\left(\tan^{-1} \frac{y}{x}\right) , \quad (iv) \frac{xdy + ydx}{xy} = d(\ln(xy))$$

$$(v) \frac{xdy - ydx}{x^2 + y^2} = d\left(\frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2)\right) , (vi) \frac{2xydy + y^2dx}{x^2} = d\left(\frac{y^2}{x}\right)$$

$$(vii) xdy + ydx = d(xy) ,$$

$$(viii) d(xyz) = xy dz + xz dy + yz dx$$

$$(ix) \int \frac{df(x, y, z)}{f(x, y, z)} = \ln(f(x, y, z))$$

$$(x) \int f(x, y, z)^n df(x, y, z) = \frac{[f(x, y, z)]^{n+1}}{n+1}, n \neq -1$$

$$(xi) \frac{2x^2ydy - 2xy^2dx}{x^4} = d\left(\frac{y^2}{x^2}\right) \quad (xii) \frac{xdy + ydx}{x^2y^2} = d\left(\frac{1}{xy}\right)$$

$$(xiii) \frac{xe^x dy - e^x dx}{y^2} = d\left(\frac{e^x}{y}\right) \quad (xiv) y^2 dx + 2xydy = d(y^2x)$$

$$(xv) 2(xdx + ydy) = d(x^2 + y^2)$$

$$(xvi) 2(xdx + 2ydy + 2zdz) = d(x^2 + y^2 + z^2)$$

$$(xvii) 3x^2ydx + x^3dy = d(x^3y)$$

والأمثلة التالية توضح هذه الطريقة

مثال (١): تأكد من شرط قابلية التكامل للمعادلة

$$zdx + zdy + 2(x + y + \sin z)dz = 0$$

الحل: المقارنة بالمعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ نجد أن

$$P = z, Q = z, R = z(x + y + \sin z)$$

والآن

$$P(\partial Q / \partial z - \partial R / \partial y) + Q(\partial R / \partial x - \partial P / \partial z) + R(\partial P / \partial y - \partial Q / \partial x)$$

$$= z(1-2) + z(2-1) + 2(x + y + \sin z)(0-0) = 0$$

ومن هنا نرى تحقق شروط القابلية للتكامل

مثال (٢): حل المعادلة

$$(yz + xyz)dx + (zx + xyz)dy + (xy + xyz)dz = 0$$

الحل: بالمقارنة مع المعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ نجد أن

$$P = yz + xyz, Q = zx + xyz, R = xy + xyz$$

وعلى ذلك

$$\begin{aligned}
 & P \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + Q \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) + R \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) \\
 &= yz(1+x)\{(x+xy)-(x+xz)\} + zx(1+y)\{(y+yz)-(y+xy)\} + \\
 &\quad + xy(1+z)\{(z+xz)-(z+yz)\} \\
 &= yz(1+x)x(y-z) + zx(1+y)y(z-x) + xy(1+z)z(x-y) \\
 &= xyz\{(y-z)+(z-x)+(x-y)\} + \{x(y-z)+y(z-x)+z(x-y)\} \\
 &= xyz\{0+0\}=0
 \end{aligned}$$

مثبتاً المعادلة التفاضلية الكلية قابلة للتكامل. بالقسمة على xyz نحصل على

$$\left(\frac{1}{x} + 1 \right) dx + \left(\frac{1}{y} + 1 \right) dy + \left(\frac{1}{z} + 1 \right) dz = 0$$

وبالتكامل

$$\ln x + x + \ln y + y + \ln z + z = c$$

$$\ln(xyz) + x + y + z = c$$

وهو الحل المطلوب، حيث c ثابت إختياري.

مثال (٣): حل المعادلة

$$(yz + 2x)dx + (zx - 2z)dy + (xy - 2y)dz = 0$$

الحل: تأكد بنفسك بأنها قابلة للتكامل. باعادة ترتيب الحدود نحصل على

$$(yzdx + zxdy + xydz) + 2xdx - 2(zdy + ydz) = 0$$

وبالتكامل

$$xyz + x^2 - 2yz = c_1$$

وهو الحل المطلوب، حيث c ثابت إختياري.

مثال (٤): حل المعادلة

$$xdy - ydx - 2x^2zdz = 0$$

الحل: نأكد بنفسك أنها قابلة للتكامل بالقسمة على x^2

$$\frac{xdy + ydx}{x^2} - 2zdz = 0 \Rightarrow d\left(\frac{y}{x}\right) - 2zdz = 0$$

وبالتكامل $\frac{y}{x} - z^2 = c$ ، c ثابت إختياري.

الطريقة الثانية: حل المعادلة المتجانسة

تسمى المعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ متجانسة إذا كان كل من R, Q, P دوال متجانسة في z, y, x بنفس الدرجة .

١- نتأكد من أن المعادلة قابلة للتكامل

٢- نضع $x = zu$ ، $y = zv$ ، $dx = udz + zdu$ ، $dy = zdv + vdz$ وبالتعويض في المعادلة المعطاه يكون لدينا حالتان

(i) إذا كان معامل dz صفراً فيكون لدينا معادلة في متغيرين u, v وبإعادة ترتيب الحدود يمكن تكاملها بسهولة.

(ii) إذا كان معامل dz لايساوى للصفر فإننا نكون قادرين لفصل z عن u, v وتكون المعادلة الناتجة على الصورة

$$\frac{f_1(u,v)du + f_2(u,v)dv}{f(u,v)} + \frac{dz}{2} = 0 \quad (A)$$

والآن نرمز بالرمز G للدالة $f(u, v)$ ونوجد $d(G)$ حيث $G = Px + Qy + Rz$ نجمع ونطرح $d(G)$ في A وننتكر أن كل هذا يتم فقط

للحد الأول ثم تكامل وبعد التكامل نضع $\frac{y}{z}, \frac{x}{z}$ بدلا من u, v على الترتيب لتحصل على الحل بدلالة z, y, x .

مثال (١): حل المعادلة

$$z^2 dx + (z^2 - 2yz) dy + (2y^2 - yz - xz) dz = 0$$

الحل: نتأكد أن المعادلة قابلة للتكامل . وحيث ان المعادلة متجانسة نضع

$$x = uz, y = vz, dx = zdu + u dz, dy = z dv + v dz \quad (1)$$

بالتعويض في المعادلة المعطاه نحصل على

$$z^2(zdu + u dz) + z^2(1 - 2v)(zdv + v dz) + (2v^2 - v - u)z^2 dz = 0$$

أى

$$z^3 du + z^3(1 - 2v)dv + [u + v(1 - 2v) + 2v^2 - v - u]z^2 dz = 0$$

$$z^3 du + z^3(1 - 2v)dv + (0 \cdot z^2) dz = 0$$

بالقسمة على z^3

$$du + (1 - 2v)dv = 0$$

بالتكامل

$$u - v - v^2 = 0 \Rightarrow \frac{x}{z} + \frac{y}{z} - \frac{y^2}{z^2} = c \quad \text{من (1)}$$

$$(x + y)z - y^2 = cz^2 \quad \text{أو}$$

مثال (٢): حل المعادلة

$$yz(y + z)dx + zx(x + z)dy + xy(x + y)dz = 0$$

الحل: نأكد من قابلية المعادلة للتكامل. نضع

$$x = uz, y = vz \Rightarrow dx = zdu + u dz, dy = z dv + v dz$$

بالتعويض في المعادلة نحصل على

$$v(v+1)z^3(zdu+udz)+u(u+1)z^3(zdv+vdz)+uv(u+v)z^3dz=0$$

أو

$$[v(v+1)du+u(u+1)dv]z^4+[uv(v+1)+uv(u+1)+uv(u+v)]z^3dz=0$$

أو

$$[v(v+1)du+u(u+1)dv]z^4+2uv(v+u+1)z^3dz=0$$

بالقسمة على $uv(u+v+1)z^4$ نحصل على

$$\frac{(v+1)du}{u(u+v+1)}+\frac{(u+1)dv}{v(u+v+1)}+2\frac{dz}{z}=0$$

أو

$$\left(\frac{1}{u}-\frac{1}{u+v+1}\right)du+\left(\frac{1}{v}-\frac{1}{u+v+1}\right)dv+2\frac{dz}{z}=0$$

$$\frac{du}{u}+\frac{dv}{v}-\frac{du+dv}{u+v+1}+2\frac{dz}{z}=0$$

والتكامل

$$\ln u - \ln v - \ln(u+v+1) + 2\ln z = \ln c$$

$$uvz^2 = c / (u+v+1) \Rightarrow \left(\frac{x}{z}\right)\left(\frac{y}{z}\right)z^2 = c\left(\frac{x}{z}+\frac{y}{z}+1\right)$$

$$xyz = c(x+y+z)$$

أى

وهو الحل المطلوب.

الطريقة الثالثة: استخدام المعادلة المساعدة

ليكن لدينا المعادلة:

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad (1)$$

وشرط تكاملها هو

$$P\left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y}\right) + Q\left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z}\right) + R\left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}\right) = 0 \quad (2)$$

بمقارنة (1)، (2) نحصل على المعادلات الآتية نعرف بالمعادلة المساعدة

$$\frac{dx}{\partial Q / \partial z - \partial R / \partial y} = \frac{dy}{\partial R / \partial x - \partial P / \partial z} = \frac{dz}{\partial P / \partial y - \partial Q / \partial x} \quad (3)$$

وهذه المعادلة سبق أن شرحنا طريقة حلها. ليكن $u = c_1$ ، $v = c_2$ تكاملين (حليين) حصلنا عليهما بالمعادلات (1) والمعادلة

$$Adu + Bdv = 0 \quad (4)$$

بمقارنة (1)، (4) نحصل على A ، B . بوضع قيم A ، B في (4) ثم تكامل المعادلة الناتجة. ثم نعوض قيم v ، u في العلاقة بعد التكامل فنحصل على الحل المطلوب.

ملحوظة: نقبل هذه الطريقة عندما تكون المعادلة (1) تامة ونستخدم هذه الطريقة عند فشل الطريقتين السابقتين

مثال (١): حل المعادلة

$$xz^3 dx - zdy + 2ydz = 0$$

الحل: لدينا

$$xz^3 dx - zdy + 2ydz = 0 \quad (1)$$

بمقارنة (1) مع $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ نحصل على

$$P = xz^3, Q = -z, R = 2y$$

وتكون المعادلات المساعدة هي

$$\frac{dx}{\partial Q / \partial z - \partial R / \partial y} = \frac{dy}{\partial R / \partial x - \partial P / \partial z} = \frac{dz}{\partial P / \partial y - \partial Q / \partial x}$$

$$\frac{dn}{-1-2} = \frac{dy}{0-3xz^2} = \frac{dz}{0} \quad \text{أى}$$

$$\frac{dx}{1} = \frac{dy}{xz^2} = \frac{dz}{0} \quad (3)$$

من الكسر الثالث $dz = 0$ وبالتالي ، $z = c_1 = u$ (4)

من الكسرين الأول والثاني في (3) نجد أن

$$xz^2 dx - dy = 0 \Rightarrow 2xu^2 dx - 2dy = 0$$

$$x^2 u^2 - 2y = c_2 = v \quad (\text{مثلاً})$$

أو

$$x^2 z^2 - 2y = v \quad (5)$$

بتعويض قيم u, v في $Adz + Bdv = 0$ نحصل على

$$Adz + Bd(x^2 z^2 - 2y) = 0$$

$$Adz + B(2xz^2 dx + 2x^2 z dz - 2dy) = 0$$

$$2Bxz^2 dx - 2Bdy + (A + 2Bx^2 z) dz = 0 \quad (6)$$

بمقارنة (1)، (6) نحصل على

$$xz^3 = 2Bxz^2, \quad -z = -2B, \quad 2y = A + 2Bx^2 z$$

أى

$$B = \frac{1}{2}z, \quad A = 2y - 2Bx^2 z = 2y - x^2 z^2$$

أو

$$B = \frac{1}{2}u, A = -v$$

(من (4)، (5))

$$Adu + Bdv = 0$$

بتعويض هذه القيم في

نحصل على

$$-vdu + \frac{1}{2}udv = 0 \Rightarrow \frac{1}{v}dv = 2\frac{1}{u}du$$

وبالتكامل نحصل على $\ln v = 2\ln u + \ln c$ أى

$$v = cu^2 \quad (7)$$

وبوضع قيم u, v من (4)، (5) في (7) نحصل على

$$x^2z^2 - 2y = cz^2$$

وهو الحل المطلوب.

الطريقة الرابعة:

تستخدم النظرية التالية عندما تكون المعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ متجانسة ومن درجة $n \neq -1$ وتامة .

نظرية (٣): يكون $xP + yQ + zR = c$ حلاً للمعادلة $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ عندما تكون هذه المعادلة تامة ومتجانسة من درجة $n \neq -1$.

البرهان: ليكن لدينا

$$xP + yQ + zR = c \quad (1)$$

بإشتقاق (1) نحصل على

$$\begin{aligned} & \left(P + x \frac{\partial P}{\partial x} + y \frac{\partial Q}{\partial x} + z \frac{\partial R}{\partial x} \right) dx + \left(x \frac{\partial P}{\partial y} + Q + y \frac{\partial Q}{\partial y} + z \frac{\partial R}{\partial y} \right) dy \\ & + \left(x \frac{\partial P}{\partial z} + y \frac{\partial Q}{\partial z} + R + z \frac{\partial R}{\partial z} \right) dz = 0 \end{aligned} \quad (2)$$

وحيث أن $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ معادلة تامة أى

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}, \quad \frac{\partial Q}{\partial z} = \frac{\partial R}{\partial y}, \quad \frac{\partial R}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial z} \quad (3)$$

يمكن إعادة ترتيب (2) باستخدام (3) كالتالى

$$\begin{aligned} & \left(P + x \frac{\partial P}{\partial x} + y \frac{\partial P}{\partial y} + z \frac{\partial P}{\partial z} \right) dx + \left(Q + x \frac{\partial Q}{\partial x} + y \frac{\partial Q}{\partial y} + z \frac{\partial Q}{\partial z} \right) dy \\ & + \left(R + x \frac{\partial R}{\partial x} + y \frac{\partial R}{\partial y} + z \frac{\partial R}{\partial z} \right) dz = 0 \end{aligned} \quad (4)$$

وحيث أن $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ متجانسة من درجة n ، أى أن R, Q, P نوال متجانسة من درجة n . واستخدام نظرية أويلر للدوال المتجانسة R, Q, P من درجة n يكون لدينا

$$\begin{aligned} x \frac{\partial P}{\partial x} + y \frac{\partial P}{\partial y} + z \frac{\partial P}{\partial z} &= nP \\ x \frac{\partial Q}{\partial x} + y \frac{\partial Q}{\partial y} + z \frac{\partial Q}{\partial z} &= nQ \\ x \frac{\partial R}{\partial x} + y \frac{\partial R}{\partial y} + z \frac{\partial R}{\partial z} &= nR \end{aligned} \quad (5)$$

بإستخدام (5) فإن (4) نختزل إلى

$$(P + nP)dx + (Q + nQ)dy + (R + nR)dz = 0$$

$$(n+1)(Pdx + Qdy + Rdz) = 0$$

وحيث أن $n+1 \neq 0$ (إفترضيا) فإن

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad (6)$$

وهي المعادلة التفاضلية المعطاه وبالتالي فإن (1) يكون هو حل المعادلة (6).

مثال (٢): حل المعادلة

$$(x - 3y - z)dx + (2y - 3x)dy + (z - x)dz = 0$$

الحل: لدينا

$$(x - 3y - z)dx + (2y - 3x)dy + (z - x)dz = 0 \quad (1)$$

بالمقارنة مع $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ يكون لدينا

$$P = (x - 3y - z), Q = (2y - 3x), R = (z - x) \quad (2)$$

وهذه الدوال متجانسة من درجة $n = 1$ وكذلك من (2) نحصل على

$$\frac{\partial P}{\partial y} = -3 = \frac{\partial Q}{\partial x}, \quad \frac{\partial Q}{\partial z} = 0 = \frac{\partial P}{\partial y}, \quad \frac{\partial R}{\partial x} = -1 = \frac{\partial P}{\partial z} \quad (3)$$

وهذه تبين أن (1) تامة ومتجانسة من درجة $n = 1 (n \neq -1)$ وعلى ذلك يكون حل المعادلة (1) هو

$$xP + yQ + zR = c$$

أى

$$x(x - 3y - z) + y(2y - 3x) + z(z - x) = 0$$

أى

$$x^2 + 2y^2 + z^2 - 6xy - 2xz = c$$

٢٠-٦ عدم قابلية التكامل:

نفترض أن شرط القابلية للتكامل غير متحقق للمعادلة

$$Pdx + Qdy + Rdz = 0 \quad (1)$$

فان (1) تمثل عائلة منحنيات متعامدة على العائلة الممثلة بالمعادلات

$$dx / P + dy / Q + dz / R \quad (2)$$

وفى مثل هذه الحالات يمكن أن نجد عدد لا نهائى من المنحنيات تقع على سطح معطى وتحقق (1). وليبيان ذلك

لتكن عائلة المنحنيات الممثلة فى (1) تقع على السطح

$$f(x, y, z) = c \quad (2)$$

وباشتقاق (2) وتحذف dz ، z من المعادلات الناتجة باستخدام (1)، (2).
وبتكامل المعادلة الناتجة التى تحتوى على x ، y فقط. فان الحل الناتج (من التكامل) مع (2) معا يمثلان المنحنيات المطلوبه.

مثال (١): اوجد المنحنيات الممثلة بحل المعادلة

$$ydx + (z - y)dy + xdz = 0 \text{ والتى تقع فى المستوى } 2x - y - z = 1$$

الحل: لدينا

$$ydx + (z - y)dy + xdz = 0 \quad (1)$$

$$2x - y - z = 1 \quad (2)$$

بمقارنة (1) مع $Pdx + Qdy + Rdz = 0$ نجد أن

$$P = y, Q = z - y, R = x \quad (3)$$

وباستخدام (3) نجد أن

$$P \left(\frac{\partial Q}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial y} \right) + Q \left(\frac{\partial R}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial z} \right) + R \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) =$$

$$= y(1-0) - (z-y)(1-0) + x(1-0) = x + z \neq 0$$

وهذا يثبت أن شرط القابلية للتكامل غير متحقق من (1) باشتقاق (2) نجد أن

$$2dx - dy - dz = 0 \Rightarrow dz = 2dx - dy \quad (4)$$

نستخدم (4) لحذف dz من (1)

$$ydx + (z-y)dy + x(2dx - dy) = 0$$

أو باستخدام (2) نجد أن

$$ydx + (2x - y - 1 - y)dy + x(2dx - dy) = 0$$

أي

$$(y + 2x)dx + (x - 2y - 1)dy = 0$$

أي

$$(ydx + xdy) + 2xdx - 2ydy - dy = 0$$

وبالتكامل

$$xy + x^2 - y^2 - y = c \quad (5)$$

وتكون عائلة المنحنيات المطلوبة تعطى بتقاطع المستوى (2) مع الاسطوانة الزائدية (5).

تمارين

أ - حل المعادلات التالية

$$(1) \frac{dx}{xz(z^2+xy)} = \frac{dy}{-yz(z^2+xy)} = \frac{dz}{x^4}$$

$$(2) \frac{dx}{xy} = \frac{dy}{y^2} = \frac{dz}{zxy-2x^2}$$

$$(3) \frac{dx}{1} = \frac{dy}{3} = \frac{dz}{5z + \tan(y-3x)}$$

$$(4) \frac{dx}{y^2} = \frac{dy}{x^2} = \frac{dz}{x^2y^2z^2}$$

$$(5) dx = dy = dz / \sin x$$

$$(6) \frac{dx}{y} = \frac{dy}{-x} = \frac{dz}{2x-3y}$$

$$(7) \frac{dx}{mz-ny} = \frac{dy}{nx-lz} = \frac{dz}{ly-mx}$$

$$(8) \frac{dx}{y^3x-2x^4} = \frac{dy}{2y^4-x^3y} = \frac{dz}{9z(x^3-y^2)}$$

$$(9) \frac{dx}{x^2-y^2-z^2} = \frac{dy}{2xy} = \frac{dz}{2xz}$$

$$(10) \frac{dx}{x^2-yz} = \frac{dy}{y^2-zx} = \frac{dz}{z^2-xy}$$

$$(11) \frac{dx}{y+z} = \frac{dy}{z+x} = \frac{dz}{x+y}$$

$$(12) \frac{dx}{x} = \frac{dy}{y} = \frac{dz}{z - a\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$(13) \frac{dx}{\cos(x-y)} = \frac{dy}{\sin(x+y)} = \frac{dz}{z}$$

ب - حل المعادلات التفاضلية التالية

$$1- (y+z)dx + (z+y)dy + (x+y)dz = 0$$

$$2- (yz+2x)dx + (zx+2y)dy + (xy+2x)dz = 0$$

$$3- (x-y)dx - xdy + zdz = 0$$

$$4- dx + dy + (x+y+z)dz = 0$$

$$5- (2x^3 - z)zdx + 2x^2yzdy + x(z+x)dz = 0$$

ج - حل المعادلات التفاضلية التالية

$$1- (x^2y - y^3 - y^2z)dx + (xy^2 - x^2z - x^3)dy + (xy^2 + x^2y)dz = 0$$

$$2- (x-y)dx - xdy + zdz = 0$$

$$3- yz^2(x^2 - yz)dx + x^2z(y^2 - xz)dy + xy^2(x^2 - xy)dz = 0$$

$$4- (2x^2 - xy + y^2)zdx + (2z^2 + x^2 - xy)zdy - (x+y)(xy - z^2)dz = 0$$

$$5- 2(2y^2 + yz - z^2)dx + x(4y + z)dy + x(y - 2z)dz = 0$$

د - حل المعادلات التفاضلية التالية (بالمعادلة المساعدة)

$$1- (2xz - yz)dx + (2yz - zx)dy - (x^2 - xy + y^2)dz = 0$$

$$2- (y^2 + yz + z^2)dx + (z^2 + zx + x^2)dy + (x^2 + xy + y^2)dz = 0$$

$$3- (y^2 + yz)dx + (xz + z^2)dy + (y^2 - xy)dz = 0$$

$$4- z(z-y)dx + (z+x)zdy + x(x+y)dz = 0$$

هـ - اوجد نظام المنحنيات الواقعة على نظام السطوح $zx = c$ وتحقق المعادلات التفاضلية $yzdx + z^2dy + y(z+x)dz = 0$.

و - اثبت أن المعادلة $3ydx + (z-3)dy + xdz = 0$

غير قابلة للتكامل ثم اثبت أن المسقط على المستوى xy للمنحنيات التي تحقق المعادلة تقع على المستوى $2x+y-z=a$ هي القطوع الزائدية القائمة .
 $x^2+3xy-y^2-ay=b$

ز - اوجد معادلة الاسطوانة التي مولدها يوازي المحور y وتمر خلال النقطة $(-1, 1, 2)$ وكذلك خلال المنحنى الذي يقع على الكرة $x^2+y^2+z^2=4$ وتحقق المعادلة

$$(xy + 2xz)dx + y^2dy + (x^2 + yz)dz = 0$$

الباب الحادى والعشرون

التذبذب

Oscilations

٢١-١ مقنمة: للخواص الكيفية لحلول المعادلات التفاضلية أهمية قصوى فى غياب وجود صيغ الحلول. على شكل دوال. وبالتالي يكون من الضروري دراسة المعادلة التفاضلية لمعرفة خواص هذه الحلول. ومن أهم هذه الخواص الكيفية التى لها تطبيقات واسعة، هى تجنب الحلول

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$y'' = f(x, y, y') \quad , \quad x \geq 0 \quad (*)$$

حيث $y(x)$ حل للمعادلة (*) على . ومالم ينص على غير ذلك نقص بالحل هو الحل غير البديهى (أى $y(x) \neq 0$).

تعريف (١): تسمى النقطة $x = x^* \geq 0$ بأنها صفر للحل $y(x)$ للمعادلة (*) إذا كان $y(x^*) = 0$.

تعريف (٢): تسمى المعادلة (*) بأنها غير تنبذية، إذا كان لكل حل غير بديهى $y(x)$ يوجد $x_0 > 0$ بحيث أن $y(x)$ ليس لها صفر فى $[x_0, \infty)$

تعريف (٣): تسمى المعادلة (*) تنبذية إذا كان التعريف (٢) خاطئاً.

مثال (١): ليكن لدينا المعادلة $y'' - y = 0$ ، $x \geq 0$. وهذه المعادلة غير تنبذية حيث أ، حلها العام هو $Ae^x + Be^{-x}$ حيث A, B ثابتان

مثال (٢): المعادلة $y'' + y = 0$ تنبذية لأن حلها العام هو $y(x) = A \cos x + B \sin x$ ، $x \geq 0$. وبدون فقد العموم يمكن أن نفترض أن $A \neq 0$ ، $B \neq 0$ وإلا كان الحل $y(x)$ حل بديهى. نلاحظ أن الحل $y(x)$ له صفر عند $n\pi + \tan^{-1}(A/B)$ ، $n = 0, 1, 2, \dots$ وبالتالي تكون المعادلة تنبذية. ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = 0 \quad , \quad x \geq 0 \quad (**)$$

حيث كل من $a(x)$ ، $b(x)$ دالة متصلة على $[0, \infty)$.

تمهيدية (١): بافتراض أن $a'(x)$ موجودة ومتصلة لكل $x \geq 0$. فإن المعادلة (***) تكون تنبؤية إذا وفقط إذا كان

$$y'' + c(x)y = 0 \quad (***)$$

تنبؤية حيث $c(x) = b(x) - \frac{1}{4}a^2(x) - \frac{a'(x)}{2}$. تسمى المعادلة (***) بالصورة النظامية (normal) للمعادلة (**).

البرهان: ليكن $y(x)$ حلاً للمعادلة (**). ونعتبر التحويل $y(x) = v(x)z(x)$ حيث كل من $v(x)$ ، $z(x)$ دالة قابلة للاشتقاق مرتين. بالتعويض في المعادلة (***) نجد أن

$$vz'' + (2v' + a(x)v)z' + (v'' + a(x)v' + b(x)v)z = 0$$

وبمساواة معامل z' بالصفر نحصل على

$$v(x) = \exp\left(-\frac{1}{2} \int_0^x a(s) ds\right)$$

وبالتالي فإن $z(x)$ تحقق المعادلة التفاضلية

$$z'' + c(x)z = 0, \quad x \geq 0$$

ومن ذلك نرى أن إذا كان $y(x)$ حل للمعادلة (2) فإن

$$z(x) = y(x) \exp\left(\frac{1}{2} \int_0^x a(s) ds\right)$$

هو حل للمعادلة (3). وبالمثل إذا كان $z(x)$ حل للمعادلة (3) فإن

$$y(x) = z(x) \exp\left(-\frac{1}{2} \int_0^x a(s) ds\right)$$

هو حل للمعادلة (2). وبهذا يتم البرهان.

ملحوظة: يجب أن تؤكد أن المعادلة (**) تكون تنبؤية إذا وإذا كان للمعادلة (***) تنبؤية والعكس صحيح.

تمهيدية (٢): إذا كان y_1, y_2 حلين مستقلين خطياً للمعادلة (**), فإنه لا يوجد صفر مشترك بين الحلين.

البرهان: ليكن $x=a$ صفر مشترك للحلين y_1, y_2 . وبالتالي يكون الرونسكى للحلين y_1, y_2 مرتبطين خطياً، وهذا يتعارض الافتراض وعلى ذلك يكون y_1, y_2 مستقلين خطياً.

تمهيدية (٣): أصفار حل المعادلة (**) تكون معزولة.

البرهان: مباشر مع مراعاة أنه إذا كان $x=a$ صفر للحل y للمعادلة (***) فإن $y(a)=0, y'(a) \neq 0$ وإلا $y(x) \equiv 0$ وهو الحل البديهي. وبدراسة الحالتين $y'(a) > 0, y'(a) < 0$ ينتج المطلوب.

ملحوظة: تسمى الحلول الدورية للنظم الخطية ذات معاملات ثابتة بأنها تذبذبية خطية ومثال ذلك المعادلة $y'' + w^2 y = 0$ ، حيث w ثابت وحلولها $\sin wx, \cos wx$ تذبذبية.

يكون للصورة المترافقة ذاتياً للمعادلة التفاضلية الخطية من الرتبة الثانية أهمية خاصة وتأخذ المعادلة المترافقة ذاتياً الصورة

$$(p(x)y')' + q(x)y = 0 \quad (1)$$

حيث p, q متصلتان $p > 0$ على I . ويمكن كتابة المعادلة التفاضلية

$$a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = 0 \quad (2)$$

على الصورة (1) بضرب المعادلة (2) في

$$\frac{1}{a(x)} \exp \int_{x_0}^x [b(x)/a(x)] dx$$

فإن

$$p(x) = \exp \int_{x_0}^x [b(x)/a(x)] dx, \quad q(x) = \frac{c(x)}{a(x)} p(x)$$

صيغة آبل Abel's formula

ليكن $u(x), v(x)$ حلين للمعادلة (1) سوف نثبت أن

$$p(x)[u(x)v'(x) - u'(x)v(x)] \equiv k \quad (3)$$

حيث k ثابت. وحيث أن u, v حلين للمعادلة (1) فإن

$$[p(x)u'(x)]' + q(x)u(x) \equiv 0$$

$$[p(x)v'(x)]' + q(x)v(x) = 0$$

وإذا ضربنا المعادلة الأولى في $v(x)$ والثانية في $u(x)$ بالطرح نحصل على

$$u(x)[pv'] - v(x)(pu') \equiv 0$$

وبتكامل الطرفين من a إلى x نحصل على

$$p(x)[u(x)v'(x) - u'(x)v(x)] \equiv p(a)[u(a)v'(a) - u'(a)v(a)] = K$$

ونلاحظ أن المقدار داخل القوس هو رونسكى للحلين $u(x)$ و $v(x)$. ويكون الثابت k مساوياً للصفر إذا كان الحلان $u(x)$ و $v(x)$ مرتبطين خطياً. وتسمى المتطابقة (3) بصيغة أبيل.

٢١-٢ بعض الخواص:

يكون لحلول المعادلة التفاضلية

$$(p(x)y')' + q(x)y = 0 \quad (1)$$

الخواص التالية :

خاصية (١): إذا كان $y(x)$ حلاً للمعادلة (2) بحيث أن لنقطة ما $x_0 \in [a, b]$ يكون $y(x_0) = 0$ ، $y'(x_0) = 0$ فإن $y(x) = 0$ لجميع قيم $x \in [a, b]$.

البرهان: الدالة $y_0(x)$ التي تساوى صفراً تطابقاً في $[a, b]$ ، وهي تحقق المعادلة (2) والشرط الابتدائي $y'_0(x_0) = 0$. وبالتالي الدالتان $y_0(x)$ ، $y(x)$ تحققان نفس الشرط الابتدائي عند x_0 ، ومن نظرية الوحدة نرى أن $y(x) = y_0(x) = 0$ لجميع قيم $x \in [a, b]$.

ملحوظة (١):

(i) فى المعادلات التفاضلية من الرتبة الثانية لا يوجد حل غير بديهى له صفر من الرتبة الأولى (أى $y'(x) \neq 0$)

(ii) فى المعادلات التفاضلية من الرتبة النونية لا يوجد حل غير بديهى له صفر من الرتبة $(n - 1)$ (أى $y^{(n-1)}(x_0) \neq 0$)

خاصية (٢): إذا كان $y(x)$ له صفر عند $x = a$ فإن $y'(a) \neq 0$

البرهان: إذا كان $y'(a) = y(a) = 0$ فإنه من الخاصية (١) يكون $y(x)$ هو الحل البديهى.

خاصية (٣): فى أى فترة مغلقة محدودة يكون للحل $y(x)$ عدد محدود من الأصفار.

خاصية (٤): إذا كان $y_1(x)$ ، $y_2(x)$ حلين للمعادلة (1) والذي لهما صفر مشترك عند $x = a$ فإن $y_2(x)$ يكون ثابت مضاعف للحل $y_1(x)$ [أى $y_2(x) = cy_1(x)$ حيث c ثابت]

البرهان: حيث $y_1'(a) \neq 0$ من الخاصية (٢) فإنه يمكننا تعريف الثابت c بالعلاقة $c = y_2'(a) / y_1'(a)$. وبالتالي الحل ϕ للمعادلة (1) المعروف بالعلاقة $\phi(x) = y_2(x) - y_1(x)$ يكون بحيث $\phi(a) = \phi'(a) = 0$. وبالتالي $\phi(x) = 0$ أى أن $y_2(x) = cy_1(x)$.

نظرية (١): إذا كانت $p(x) > 0$ وكانت $p(x)$ ، $q(x)$ متصلين على الفترة $a \leq x \leq b$ ، فإن الحل الوحيد للمعادلة (1) الذى يكون له عدد غير محدود من الأصفار فى هذه الفترة هو الحل الصفري (null).

البرهان: ليكن الحل $y(x)$ له عدد لا نهائى من الأصفار على هذه الفترة. فإن فئة هذه الأصفار لها نقطة نهاية x^* فى هذه الفترة ومن نظرية بولزانو-فيراشتراس (Bolzano-Weierstrass) يوجد متتابعة $\{x_n\}_0^\infty$ من الأصفار والتي تتقارب إلى x^* مع

$$x_n \neq x^* , \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

سوف نثبت $y(x^*) = y'(x^*) = 0$ والذي يلى من الخاصية (i) أن $y(x) \equiv 0$.

وحيث أن $y(x)$ دالة متصلة في x . فإن

$$\lim_{x \rightarrow x^*} y(x) = y(x^*)$$

عندما $x \rightarrow x^*$ من خلال أي متتابعة من الأعداد على $[a, b]$. وباختيار x_0, x_1, x_2, \dots كمتتابعة من الأعداد فنرى أن $y(x^*) = 0$. كما نلاحظ أن

$$\lim_{x \rightarrow x^*} \frac{y(x) - y(x^*)}{x - x^*} = y'(x^*)$$

وحيث تعلم أن $y'(x^*)$ موجودة، فإننا نوجد قيمة للنهاية بأخذ x تؤول إلى x^* خلال متتابعة الأعداد x_0, x_1, x_2, \dots . وبالتالي $y'(x^*) = 0$. وبهذا يتم البرهان.

تمهيدية (٤): (بدون برهان) إذا كان الحل $y(x)$ له N من الاصفار في الفترة $[x_0, x_1]$ ولن ℓ ، M ثابتان موجبان بحيث $p(x) \geq \ell$ ، $q(x) \leq M$ في $[x_0, x_1]$. فإن

$$N \leq (x_1 - x_0) \frac{1}{\pi} \sqrt{\frac{M}{\ell}} + 1$$

٢١-٣ نظريات شتورم (Sturm Theorems)

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$(p(x)y')' + q(x)y = 0 \quad (1)$$

سوف نبرهن الآن نتائج أساسية برهنها شتورم وسوف نحتاج إلى التمهيدية التالية لإثبات النظرية.

تمهيدية (١): إذا كان الحلان $u(x)$ ، $v(x)$ للمعادلة (1) لهما صفر مشترك فإنهما يكونا مرتبطين خطياً. وعلى العكس إذا كان $u(x)$ ، $v(x)$ مرتبطين خطياً ولا يساويان للصفر تطابقاً، فإذا تلاشى أحدهما عند $x = x_0$ فإن الثاني يتلاشى عند $x = x_0$.

البرهان: متروك للقارئ.

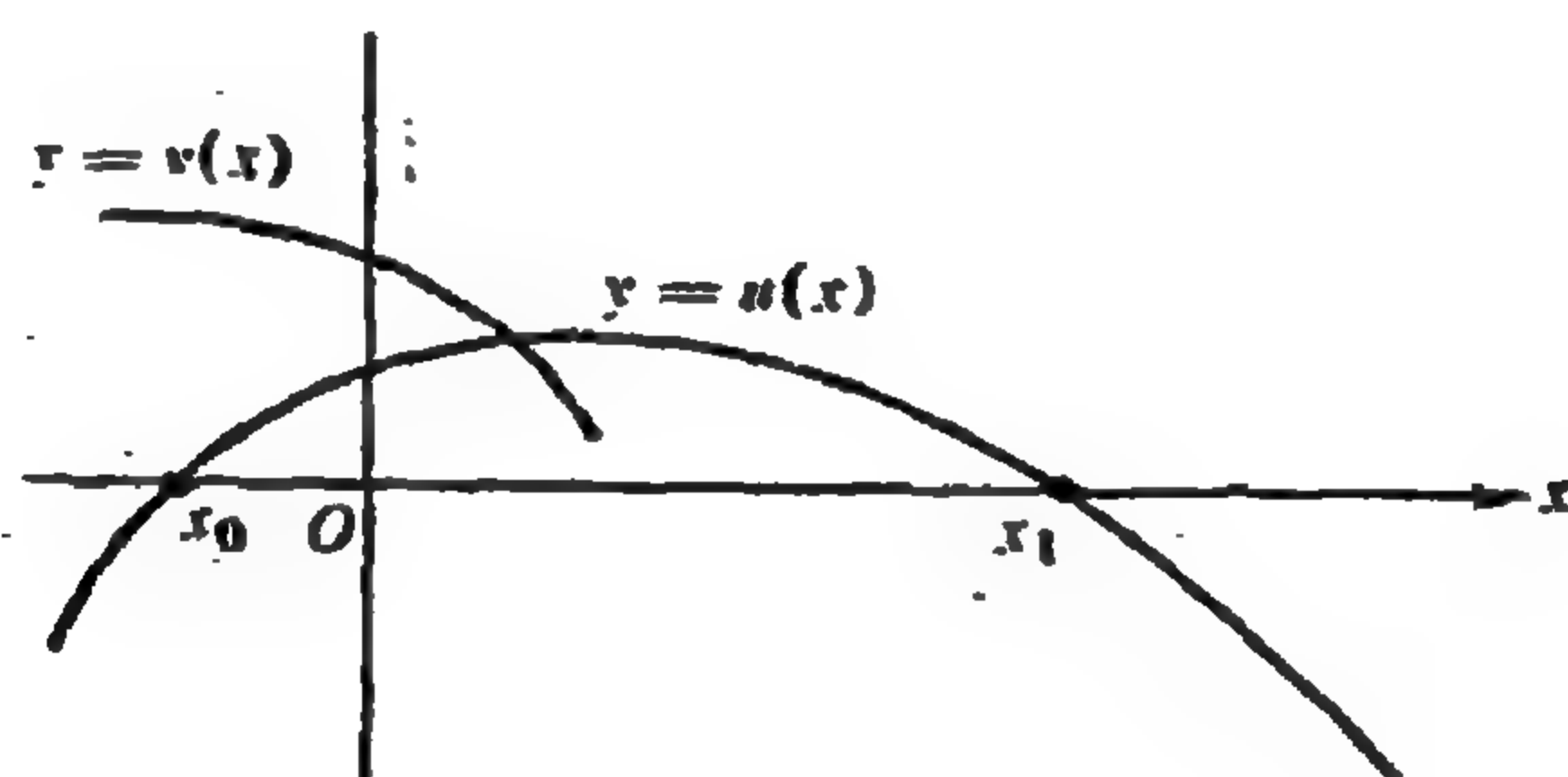
نظرية (١): نظرية شتورم للفصل (Separation) إذا كان $u(x)$ ، $v(x)$ حلين مستقلين خطياً للمعادلة (1) فإنه بين أى صفرين متتاليين للحل $u(x)$ يوجد صفر وحيد للحل $v(x)$.

البرهان: ليكن $x = x_0$ ، $x = x_1$ صفرين متتاليين للحل $u(x)$ وأن $x_0 < x_1$ كما في الشكل. وبدون فقد للتعميم سنفترض أن $u(x) > 0$ على الفترة $x_0 < x < x_1$ وهذا ينتج من الحقيقة أن $-u(x)$ يكون أيضاً حلاً له نفس الصفرين مثل $u(x)$. ومن الافتراض ينتج أن $u'(x_0) > 0$ ، $u'(x_1) < 0$. وبالمثل بدون فقد للعموم سوف نفترض أن $v(x_0) > 0$ حيث $v(x_0) \neq 0$ (خاصية (٤)) بوضع $x = x_0$ في المعادلة

$$p(x)[u(x)v'(x) - u'(x)v(x)] \equiv k$$

نلاحظ أن $k < 0$. وبلى ذلك لن

$$p(x_1)[u(x_1)v'(x_1) - u'(x_1)v(x_1)] < 0$$



ولكن $u(x_1) = 0$ ، $u'(x_1) < 0$ وبالتالي $v(x_1) < 0$. وحيث أن $v(x)$ دالة متصلة، فيجب أن يكون لها صفراً واحداً على الأقل بين x_0 (حيث $v(x)$ موجبة)، x_1 (حيث $v(x)$ سالبة). وعلى ذلك لا يمكن أن يكون هناك أكثر من صفر واحد. وبالعكس الحجة أعلاه بافتراض أن للحل $v(x)$ صفران متتاليان يكون الحل $u(x)$ صفراً واحداً فقط وهذا يتناقض مع الافتراض. وبهذا يتم البرهان.

ملحوظة (١): ليس كل المعادلات (1) يكون لها صفرين على I .

وعموماً يكون لدينا للنظرية التالية

نظرية (٢): ليكن $u(x)$ ، $v(x)$ دالتين من الفصل C^1 على $[a, b]$ ونفترض أن $v(a) = v(b) = 0$ ، $v(x) \neq 0$ على (a, b) . إذا كان

$$w(x) = u(x)v'(x) - v(x)u'(x) \neq 0$$

على $[a, b]$ فإن $u(x)$ تتلاشى مرة واحدة على (a, b) .

البرهان: بدون فقد للعموم ليكن $w(x) > 0$ على $[a, b]$ وان $v(x) > 0$ على $[a, b]$ فإن

$$w(a) = u(a)v'(a) < 0, \quad w(b) = u(b)v'(b) > 0$$

ولأن $v'(a) > 0$ ، $v'(b) < 0$ فيلى أن $u(a) > 0$ ، $u(b) < 0$ وطبقاً لذلك فإنه يجب أن تتلاشى $u(x)$ مرة واحدة على الأقل على (a, b) . وطالما أن $w(x) \neq 0$ على (a, b) فإن صفر الدالة $u(x)$ يكون بسيطاً. نفترض أن $u(x)$ لها صفراً ثانياً على (a, b) . باستخدام نفس الحجة السابقة ويتبادل $u(x)$ ، $v(x)$ يتبين أن $v(x)$ لها صفر بين صفرين الدالة $u(x)$ مناقضاً الافتراض. وبهذا يتم البرهان.

ومن النظرية السابقة يكون لدينا النتيجة التالية.

نتيجة: إذا كان للدالة $v(x)$ عدد لانهائي من الأصفار وكانت $w(x) \neq 0$ على $[a, b]$ فإن:

(i) يكون للدالة $u(x)$ عدد غير منتهى من الأصفار على (a, b) أيضاً

(ii) أصفار كل من $u(x)$ ، $v(x)$ بسيطة

(iii) أصفار $u(x)$ ، $v(x)$ يفصل كل منهما الآخر

وقد تكون b محدودة أو غير محدودة.

ملحوظة (٢): لاحظ أن إذا كانت $b = \infty$ ، $w(x)$ لها إشارة واحدة فإن معطيات النتيجة تتحقق لقيم x الكبيرة.

التمهيدية التالية (بدون برهان)

تمهيدية (٢): ليكن $u(x)$ ، $v(x)$ دالتان من الفصل $C^1[a, b]$ وأن

$u(a) = u(b) = 0$ بحيث $v(x) \neq 0$ على $[a, b]$ فإنه يوجد ثابتان c_1 ، c_2

ليس كليهما صفر، بحيث أن الدالة $c\mu(x)+c_2y(x)$ لهما صفر مكرر على (a,b) .

نظرية (شتورم للمقارنة) (Sturm Comparison Theorem)

تعرف أن حلول المعادلة $y''+4y=0$ تتذبذب على الفترة $0 \leq x \leq 2\pi$ أكثر من حلول المعادلة $y''+y=0$ على نفس الفترة حيث أن أحد حلول المعادلة الأولى $\sin 2x$ بينما أحد حلول الثانية $\sin x$.

وإن نظرية شتورم للمقارنة تقارن بين معدل تذبذب حلول المعادلتين

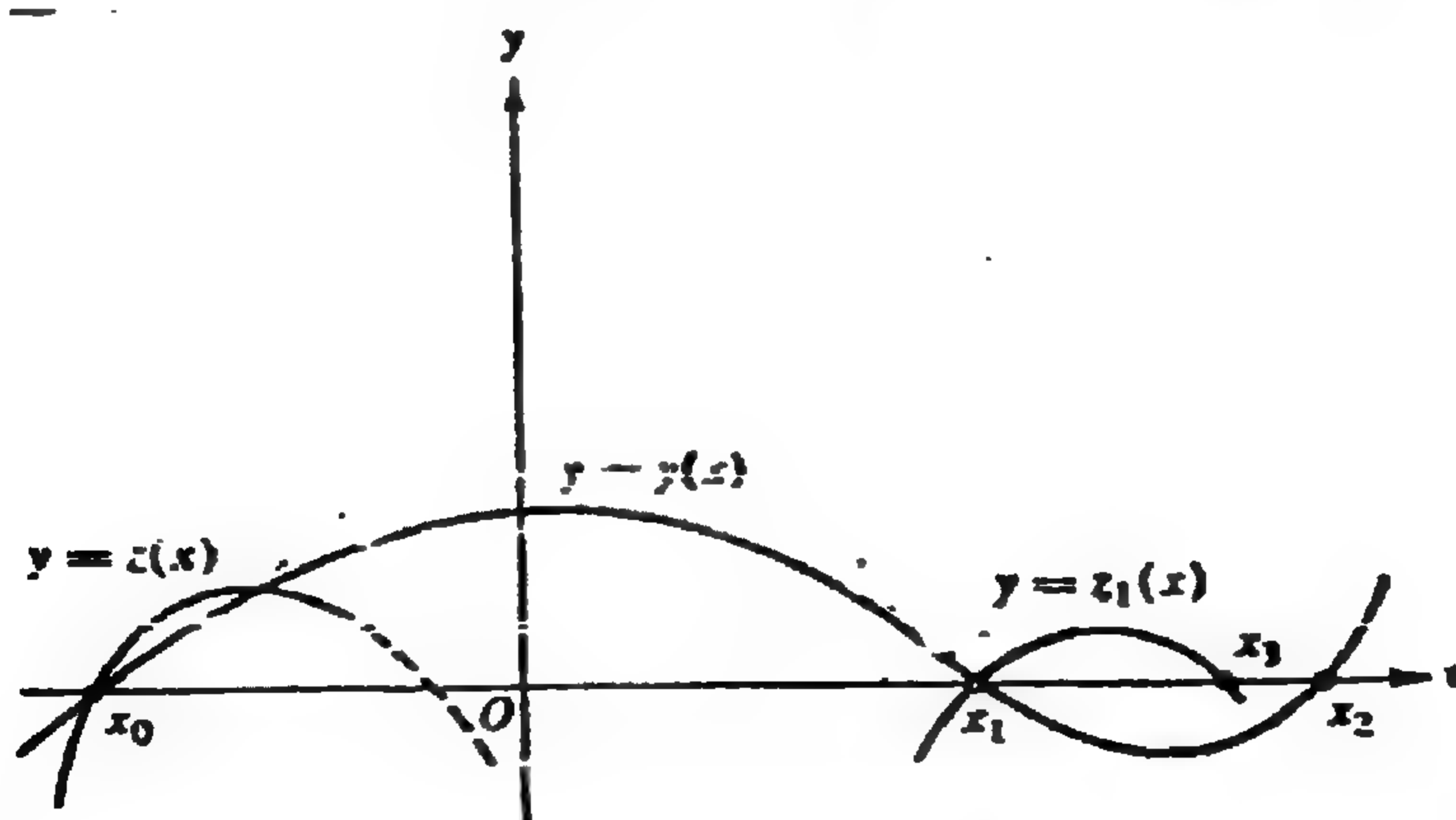
$$(p(x)y')' + q(x)y = 0 \quad (2)$$

$$(p(x)z')' + q_1(x)z = 0 \quad (3)$$

حيث $p > 0$ ، q ، p ، q_1 دوال متصلة على $a \leq x \leq b$.

نظرية (٣): (نظرية شتورم للمقارنة)

إذا كان الحل $y(x)$ للمعادلة (2) له صفرين متتاليين عند $x = x_0$ ، $x = x_1$ ، $(x_0 < x_1)$ ، وكان $q_1(x) \geq q(x)$ (حيث تتحقق المتباينة على الأقل عند نقطة في الفترة $[x_0, x_1]$)، فإن الحل $z(x)$ للمعادلة (3) الذي يتلاشى عند $x = x_0$ سوف يتلاشى مرة أخرى على الفترة $x_0 < x < x_1$.



البرهان: نفترض بدون فقد العمومية، أن $y(x) > 0$ على الفترة $x_0 < x < x_1$ وأن $y'(x_0) > 0$ ، $y'(x_1) < 0$ ، وحيث أن $z(x)$ ، $z'(x_0) > 0$ ، فيكون لدينا المتطابقتان (2)، (3).

$$[p(x)y'] + q(x)y(x) \equiv 0$$

$$[p(x)z'] + q_1(x)z(x) \equiv 0$$

بضرب المعادلة الأولى في $-z(x)$ والثانية في $y(x)$ والجمع وتكامل المعادلة الناتجة على الفترة $x_0 \leq x \leq x_1$ فنحصل على

$$p(x)[yz' - y'z]_{x_0}^{x_1} + \int_{x_0}^{x_1} [q_1 - q]yz dx = 0$$

أو

$$p(x_1)y'(x_1)z(x_1) - p(x_0)y'(x_0)z(x_0) = \int_{x_0}^{x_1} [q_1(x) - q(x)]y(x)z(x)dx \quad (4)$$

الآن نفترض أن $z(x) > 0$ على $x_0 < x < x_1$. فإن التكامل في (4) يكون موجبا بينما الطرف الأيسر ليس كذلك وهذا يؤدي إلى تناقض مما يؤكد صحة النظرية.

كما نلاحظ أيضاً أنه إذا كانت $y(x)$ تتلاشى أيضاً عند $x = x_2 > x_1$ مع $q_1 > q$ على (x_1, x_2) فإن $z(x)$ سوف تتلاشى أيضاً عند $x_1 < x < x_2$. لذلك نعتبر حلاً ثانياً $z_1(x)$ للمعادلة (3) معرف بالشروط $z_1(x_1) = 0$ ، $z_1'(x_1) \neq 0$ وعلى ذلك يكون للحل $z_1(x)$ صفراً في الفترة $x_1 < x < x_2$ وباستخدام نظرية شتورم للفصل نجد أن $z(x)$ لها صفراً على الفترة $x_1 < x < x_3$.

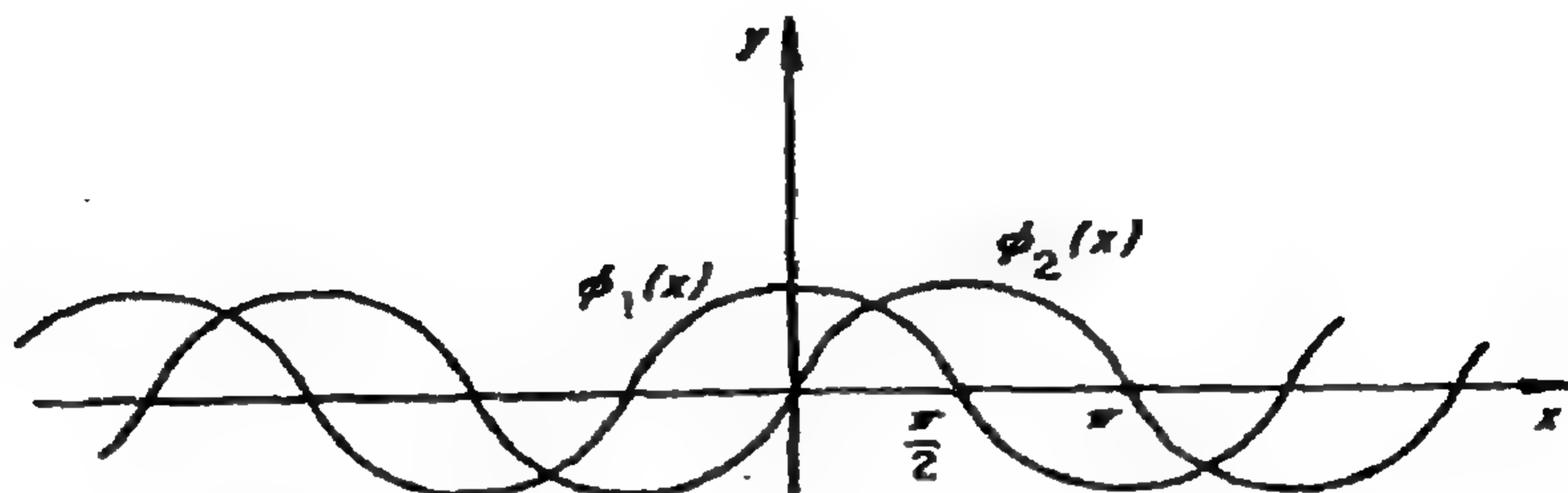
مثال (١): اثبت أن كل حل للمعادلة $y'' + x^2 y = 0$ لها عدد غير منتهى من الأصفار على $[1, \infty)$.

الحل: نعتبر $y'' + y = 0$ والذي حلها $\sin x$ الذي له أصفار عندما $x = k\pi$ ، $k = 0, 1, 2, \dots$. وحيث أن $x^2 \geq 1$ على $[1, \infty)$ فإن من نظرية شتورم للمقارنة فإن للمعادلة المعطاة في المسألة لها على الأقل صفر بين $k\pi$ ، $(k+1)\pi$. وبالتالي لها عدد لا نهائي من الأصفار على $[1, \infty)$.

مثال (٢): ليكن لدينا المعادلة $y'' + y = 0$ الذي حلها هما

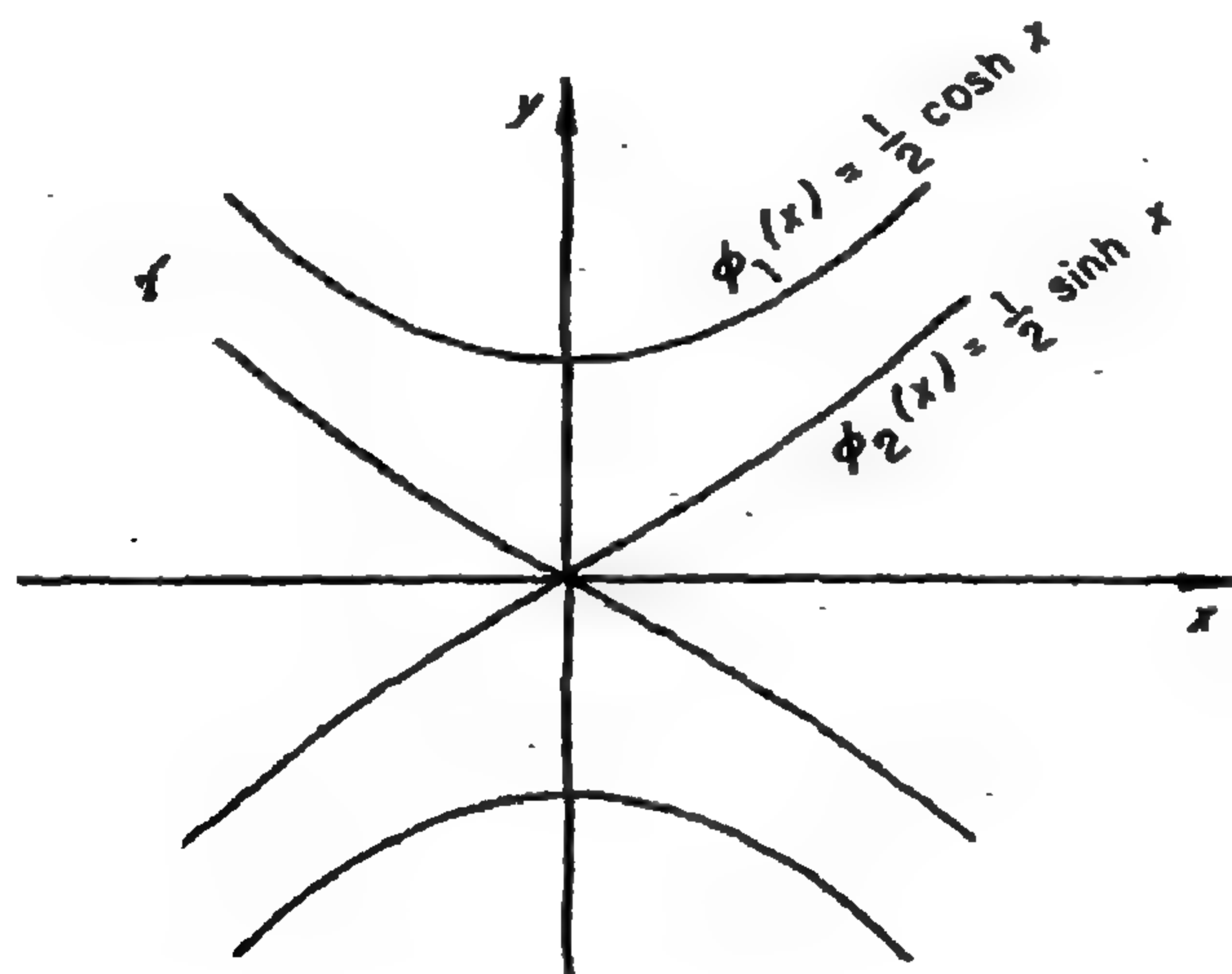
$$\phi_1(x) = \cos x, \quad \phi_2(x) = \sin x$$

وان أصفار ϕ_1 هي $(n + \frac{1}{2}\pi)$ وأصفار ϕ_2 هي $n\pi$ حيث n عدد صحيح. فإن هذه الحلول تتبادل (تتعاقب) على $(-\infty, \infty)$ كما في الشكل



ومن نظرية ستروم للفصل فإن بين أي صفرين للحل $\phi_1(x)$ يوجد صفر وحيد للحل $\phi_2(x)$.

مثال (٣): الدالتان $\cosh x$ ، $\sinh x$ يكونا حلين مستقلين $y'' - y = 0$. فإننا $\sinh x$ لها صفراً عند $x = 0$ بينما $\cosh x$ ليس لها أصفار كما في الشكل



نرى من هذه الأمثلة أن نظرية ستروم لا تتعرض لعدد أصفار الحل.

مثال (٤): ليكن لدينا المعادلتين

$$(i) \frac{d^2 y}{dx^2} + A^2 y = 0, \quad (ii) \frac{d^2 y}{dx^2} + B^2 y = 0$$

حيث A, B ثابتان $B > A > 0$. فالدالتان φ_1, φ_2 المعرفتان على الترتيب كما يلي $\varphi_1(x) = \sin Ax$, $\varphi_2(x) = \sin Bx$ وهما حلين حقيقيين نعتبر أصفار $\sin Ax$ وهى

$$\frac{n\pi}{A}, \frac{(n+1)\pi}{A}, \quad n = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

فإن من نظرية ستورم للمقارنة نكون متأكدين من أن $\sin Bx$ لها على الأقل صفر ξ_n بحيث أن

$$\frac{n\pi}{A} < \xi_n < \frac{(n+1)\pi}{A}, \quad n = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

وعلى وجه الخصوص $x = 0$ هى صفر لكل من $\sin Ax$, $\sin Bx$. ويكون الصفر التالى للحل $\sin Bx$ هو $\frac{\pi}{B}$ ومن الواضح أن $\frac{\pi}{B} < \frac{\pi}{A}$.

مثال (٥): ليكن لدينا

$$(i) \quad y'' + y = 0, \quad q = 1, x \geq 0$$

$$(ii) \quad y'' - y = 0, \quad q_1 = -1, x \geq 0$$

جميع شروط النظرية (٣) متحققة ماعدا q_1 ليست اكبر من q . ونلاحظ بسهولة أن يبين أى صفرين للحل $y(x)$ للمعادلة (i)، فإن أى حل $y(x)$ للمعادلة (ii) لايسمح وجود صفر يبين صفرى الحل $y(x)$ للمعادلة (i). وعلى ذلك لايتحقق النظرية إذا اسقطنا الشرط $q_1(x) \geq q(x)$.

مثال (٦): ليكن لدينا

$$(i) \quad y'' + y = 0, \quad q(x) \equiv 1$$

$$(ii) \quad z'' + 4z = 0, \quad q_1(x) \equiv 4$$

نلاحظ تحقق الشرط $q_1(x) > q(x)$ وكذلك شروط نظرية (٣) $y = \sin x$ هو حل للمعادلة (i) وإن $z = \sin(2x)$ هو حل للمعادلة (ii) الذى له صفر عند $x_1 = 0, x_2 = \frac{\pi}{2}$. ومن الواضح أن $y(x) = \sin x$ لايتلاشى فى الفترة $\left(0, \frac{\pi}{2}\right)$.

وهذا يبين أن تحت شروط النظرية (٣) بين أى صفرين للحل $z(x)$ لا يشترط وجود صفر للحل $y(x)$.

ليكن لدينا المعادلة التفاضلية

$$a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0 \quad (A)$$

والتي يمكن تحويلها إلى

$$u'' + q(x)u = 0 \quad (B)$$

وذلك باستخدام التحويل $y = u \exp\left(-\frac{1}{2} \int \frac{a_1}{a_0} dt\right)$ حيث

$$q(x) = \frac{a_0}{a_0} - \frac{1}{4} \frac{a_1^2}{a_0^2} - \frac{1}{2} \frac{a_1' a_0 - a_1 a_0'}{a_0^2}$$

وهذا يقودنا إلى النظرية التالية.

نظرية (٤): إذا كان $q(x) \leq 0$ في الفترة (x_1, x_2) فإن أى حل غير صفري $\phi(x)$ للمعادلة (B) له على الأكثر صفر واحد على (x_1, x_2)

البرهان: نفترض أن $\phi(x_0) \neq 0$ فإن $\phi'(x_0) \neq 0$ حيث $x_1 < x_0 < x_2$ وإلا إذا كان $\phi'(x_0) = 0$ فإن $\phi(x) = 0$ من نظرية وجود الحل. إذا كان $\phi'(x_0) > 0$ فإن لكل $x > x_0$ يكون $\phi(x) > 0$ وبالتالي $\phi'(x) = -q(x)\phi(x) \geq 0$ وبالتالي تكون $\phi(x)$ دالة مطردة التزايد وبالتالي ليس لها صفر لكل $x > x_0$ وبالمثل ليس للحل ϕ اصفار عندما $x < x_0$. وبالمثل يتحقق ذلك إذا افترضنا $\phi'(x_0) < 0$ ومن هذا نستنتج أن ϕ ليس لها أكثر من صفر واحد في الفترة (x_1, x_2) .

٢١-٤ الصيغ المترافقة (القرينة): Adjoint forms

ليكن لدينا

$$L[y] = a_0(x)y'' + a_1(x)y' + a_2(x)y = 0$$

معرفة على الفترة I ، وبتكامل $zL[y]$ بالتجزئ من a إلى x نحصل على

$$\int_a^x zL[y]dx = [(za_0)y' - (za_0)'y + (za_1)y]_a^x + \int_a^x [(za_0)'' - (za_0)' + (za_2)]ydx \quad (1)$$

والآن نعرف مؤثر من الرتبة الثانية L^* بالعلاقة

$$L^*(z) = (za_0)'' - (za_1)' + (za_2) = a_0 z'' + (2a_0' - a_1)z' + (a_0'' - a_1' + a_2)z$$

وتأخذ العلاقة (1) الصورة

$$\int_a^x (zL[y] - yL^*[y])dx = [a_0(yz' - y'z) + (a_1 - a_0')yz]_a^x \quad (2)$$

يسمى L^* بالمؤثر المترافق (القرين) للمؤثر L . ويمكن التأكد من أن المؤثر المترافق للمؤثر L^* هو L نفسه. إذا كان $L^* = L$ فإنه يقال أن مؤثر مترافق ذاتي self-adjoint والشرط الضروري لتحقيق ذلك

$$a_1 = 2a_0' - a_1, \quad a_2 = a_0'' - a_1' + a_2$$

وهذا يتحقق إذا كان $a_1 = a_0'$.

وإذا كان L مؤثر ذاتي فيكون لدينا

$$L[y] = a_0 y'' + a_0' y' + a_2 y = (a_0 y')' + a_2 y \quad (3)$$

وعموماً إذا لم يكن L غير مترافق ذاتياً، فإذا وضعنا

$$h(x) = \frac{1}{a_0} \exp \left[\int_a^x \frac{a_1(t)}{a_0(t)} dt \right] \quad (4)$$

فإن $h(x)L(y)$ يكون مترافق ذاتياً.

كثير من معادلات الفيزياء الرياضية يعبر عنها في الصورة المترافقة وتكون ذات أهمية في نظرية شتروم وليوفيل Sturm-Liouville

والآن إذا اشتقنا طرفي (2) نحصل على

$$zL[y] - yL^*[z] = \frac{d}{dx} [a_0(y'z - yz') + (a_1 - a_0')yz] \quad (5)$$

والتي تعرف بمتطابقة لاجرانج Lagrange identity للمؤثر L .
وإذا كملنا (2) من a إلى b نحصل على متطابقة جرين.

$$\int_a^b (zL[y] - yL^*[z])dx = [a_0(y'z - yz') + (a_1 - a_0')yz]_a^b \quad (6)$$

وإذا كان L مؤثر مترافق ذاتياً في هذه العلاقة (6) تتحول إلى

$$\int_a^b (zL[y] - yL^*[z])dx = a_0(y'z - yz')_a^b$$

٢١-٥ تعويض بروفر (Prüfer substitution) (طريقة شتورم الثانية للمقارنة)

من الطرق الجيدة لتحديد موقع أصفار حلول المعادلة التفاضلية من الرتبة الثانية المترافقة ذاتياً

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q(x)y = 0, \quad p(x) > 0 \quad (1)$$

تلك التي وضعها بروفر. والطريقة تتكون من استخدام طريقة تعويض بروفر

$$py' = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta \quad (2)$$

والمتغيران المرتبطان الجديدان، حيث لا يتلاشى الجاكوبي، هما

$$r^2 = (py')^2 + y^2, \quad r > 0 \quad (3)$$

$$\theta = \arctan(y / py') \quad (4)$$

حيث يسمى r بمتغير السعة، $\theta(x)$ بمتغير الطور (phase variable).
ومن الواضح أنه إذا كان $r = 0$ يكون مكافئاً إلى $y = 0$ ، $y' = 0$ لأي x معطاة. ومن نظرية وحدوية الحل يكون $y(x) = 0$

ولتعيين نظام المعادلات التفاضلية المكافئ إلى $r(x)$ ، $\theta(x)$ نشق أولاً (3) ثم نبسطها فنحصل على

$$r'(x) = \left(\frac{1}{p} - q \right) r \sin \theta \cos \theta \quad (5)$$

ثم نشتق (4) ونبسطها فنحصل على

$$\theta'(x) = \frac{1}{p} \cos^2 \theta + q \sin^2 \theta \quad (6)$$

يسمى النظام (5)، (6) الذي يكافئ المعادلة (1) بنظام بروفر المصاحب للمعادلة المترافقة ذاتياً (1) وعندما تكون q, p متصلتان فيمكننا أن نكتب

$$f(x, \theta) = \frac{1}{p} \cos^2 \theta + q \sin^2 \theta$$

وبالتالي

$$\frac{\partial f}{\partial \theta} = \left(q - \frac{1}{p} \right) \sin 2\theta$$

ونرى أن f, f_0 متصلتان وأن f تحقق شرط لبشتر الذي له ثابت لبشتر

$$K = \sup_{a < x < b} |f_0| \leq \sup_{a < x < b} |q(x)| + \sup_{a < x < b} \frac{1}{p(x)}$$

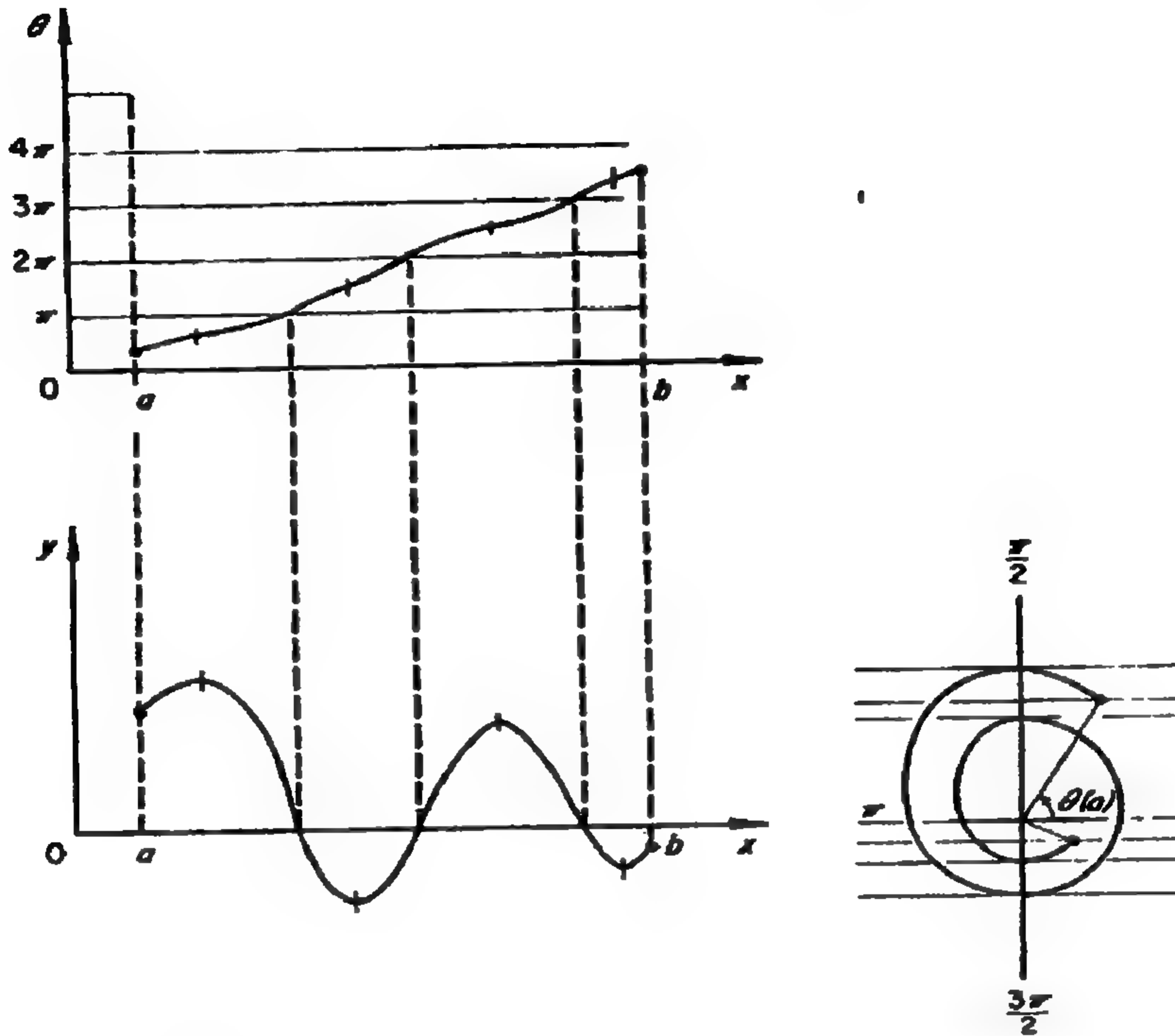
وعلى ذلك إذا كانت القيمة الابتدائية $\theta(a) = \alpha$ معطاة، فإن من نظرية وحدوية الحل يوجد حل وحيد $\theta(x)$. وعندما تكون $\theta(x)$ معلومة فإنه يمكن أن توجد $r(x)$ من (5) مستخدمين العلاقة

$$r(x) = r(a) \exp \left\{ \int_a^x \left[\frac{1}{p(t)} - q(t) \right] \sin \theta(t) \cos \theta(t) dt \right\}$$

نلاحظ أن الحل يعتمد على $r(a)$ ، $\theta(a)$. ويتغير $r(a)$ يحدث تغير فقط في $y(x)$ بمعامل ثابت. وبالتالي يمكن دراسة أصفار أي حل للمعادلة (1) بدراسة المعادلة (6).

وحيث أن $r(x) > 0$ ، توجد أصفار أي حل $\varphi(x)$ عند النقاط حيث $\sin \theta = 0$. وعند كل من هذه النقاط $\theta = 0, \pm\pi \pm 2\pi \pm \dots$ يكون لدينا $\cos^2 \theta = 1$.

$\frac{d\theta}{dx} > 0$. وعلى ذلك يكون المنحنى $(r(x), \theta(x))$ في نظام الإحداثيات القطبية، يمكن أن يقطع الأشعة $\theta = n\pi$ ، $n = 0, \pm 1, \pm 2, \pm \dots$ فقط في عكس اتجاه عقارب الساعة كما في الشكل



نظرية (١): ليكن $p(x) > 0$ ، q ، p دالتان متصلتان على $[a, b]$ فإن للحل الوحيد للمعادلة

$$L[y] = \frac{d}{dx} \left(p(x) \frac{dy}{dx} \right) + q(x)y = 0$$

الذى له عدد غير منتهى من الأصفار على $[a, b]$ يكون هو الحل الصفري.

البرهان: ليكن $\phi(x)$ له عدد غير منتهى من الأصفار على $[a, b]$. فإنه يكون لهم نقطة نهاية تجمع c . ليكن $\{x_n\}$ هي متتابعة من الأصفار التي لها $c = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$. وحيث أن $\phi(x)$ دالة متصلة فيكون لدينا

$$\phi(c) = \lim_{n \rightarrow \infty} \phi(x_n) = 0$$

وكذلك

$$\phi'(c) = \lim_{x_n \rightarrow c} \frac{\phi(x_n) - \phi(c)}{x_n - c} = 0$$

ومن نظرية وحدوية الحل يكون $\phi(x) = 0$.

ملحوظة: بالرغم من أن النظرية السابقة تنص على أنه في فترة منتهية، يمكن للحل غير الصفري أن يكون له عدد منتهى من الأصفار.

نظرية (٢): (نظرية شتروم الثانية للمقارنة)

ليكن p'_1, p'_2, q_1, q_2 دوال متصلة على $[a, b]$ وليكن $0 < p_2(x) \leq p_1(x), q_2(x) \geq q_1(x)$ على $[a, b]$. وليكن ϕ_1, ϕ_2 حلين غير صفرين للمعادلتين

$$\frac{d}{dx}(p_1 y') + q_1 y = 0$$

$$\frac{d}{dx}(p_2 y') + q_2 y = 0$$

على الترتيب. إذا كان $\theta_2(a) \geq \theta_1(a)$ فإن $\theta_2(x) \geq \theta_1(x)$.

البرهان: تكون معادلتا بروفر هما

$$\theta'_1 = \frac{1}{p_1} \cos^2 \theta_1 + q_1 \sin^2 \theta_1 = F_1(x, \theta_1(x)) \quad (7)$$

$$\theta'_2 = \frac{1}{p_2} \cos^2 \theta_2 + q_2 \sin^2 \theta_2 = F_2(x, \theta_2(x)) \quad (8)$$

ومن الافتراضات لجميع $x \in [a, b]$ يكون

$$F_1(x, \theta(x)) \leq F_2(x, \theta(x))$$

ويكون لدينا من (7)، (8)

$$\begin{aligned} (\theta_2 - \theta_1)' &= F_2(x, \theta_2(x)) - F_1(x, \theta_1(x)) \\ &\geq F_1(x, \theta_2(x)) - F_1(x, \theta_1(x)) \end{aligned} \quad (9)$$

وبالتالى

$$(\theta_1 - \theta_2)' \leq F_1(x, \theta_1(x)) - F_1(x, \theta_2(x))$$

ليكن $\xi = \theta_1 - \theta_2$ ونفترض أن $\theta_1(x) > \theta_2(x)$. إذا كان K هو ثابت لبشتر للدالة F_1 فإن

$$\xi' - K\xi \leq 0$$

وهي متباينة من الرتبة الأولى. وبالتالى

$$\frac{d}{dx}(\xi e^{-Kx}) \leq 0$$

وبالتكامل a إلى x نحصل على

$$\xi(x) e^{-Kx} \leq \xi(a) e^{-Ka}$$

والتي تؤدي إلى

$$\xi(x) \leq \xi(a) e^{K(x-a)} \quad (10)$$

ولكن $\xi(a) = \theta_1(a) - \theta_2(a) \leq 0$ من الافتراض وأن $e^{K(x-a)} > 0$ لجميع $x \in [a, b]$ وبلى من (10) إلى $\xi(x) \leq 0$ والتي تتناقض مع افتراضنا أن $\xi(x) > 0$ وبهذا يتم البرهان.

نتيجة (١): إذا كان $q_2(x) > q_1(x)$ على (a, b) فإن $\theta_2(x) > \theta_1(x)$ على $[a, b]$.

البرهان: نفترض أن لقيمة $c > a$ ، فيكون $\theta_2(x) = \theta_1(x)$ لجميع $x \in [a, c]$. ومن الواضح أنه (9) يمكن أن تتحقق للمتباينة $q_2 > q_1$ فقط إذا كان $p_2(x) = p_1(x)$ على (a, c) وإذا كان $\theta_2 = \theta_1 \pmod{\pi}$. ونرى أن المعادلتين (7)، (8) لا يمكن أن يتحققا. وهذا يتناقض من افتراضنا.

وبذلك نكون قد برهننا لا يمكن أن يوجد $c > a$ بحيث $\theta_2(x) \geq \theta_1(x)$ على $[a, b]$. وبالتالى يجب أن توجد متتابعة من النقاط $\{x_j\}$ مع نقطة نهاية a بحيث أن $\theta_2(x_j) > \theta_1(x_j)$. وعلى ذلك $\theta_2(x) > \theta_1(x)$ لقيم $x > x_j$ وبالتالى $\theta_2(x) > \theta_1(x)$ على $(a, b]$.

والآن يمكننا أن نمدد (extend) نظرية شترم الثانية للمقارنة.

نظرية (٣): ليكن φ_1 ، φ_2 أي حلين غير صفرين للمعادلتين

$$L_1[y] = \frac{d}{dx}(p_1 y') + q_1 y = 0$$

$$L_2[y] = \frac{d}{dx}(p_2 y') + q_2 y = 0$$

على الترتيب. ليكن $0 \leq p_2(x) \leq p_1(x)$ ، $q_2(x) \geq q_1(x)$ لجميع $x \in [a, b]$. فإن φ_2 لها صفرا بين أي صفرين متتاليين للحل φ_1 .

البرهان: ليكن للحل φ_1 صفرين $x = x_1$ ، $x = x_2$ ، $\varphi_1(x) > 0$ فيكون

$$\theta_1(x_1) = K\pi \quad , \quad \theta_1(x_2) = (K+1)\pi \quad (11)$$

لعدد صحيح K . وحيث أن بتغيير θ_2 بمضافات π لا يغير φ_2 . وسوف نفترض، بدون فقد للعموم، أن

$$\theta_2(x_1) - \theta_1(x_1) < \pi$$

وبالتالي

$$\theta_2(x_1) < (K+1)\pi$$

ولكن من نظرية (٢) يكون لدينا

$$\theta_2(x_2) > \theta_1(x_2)$$

ومن (11) نجد أن

$$\theta_2(x_2) > (K+1)\pi$$

وبالتالي فإن $\theta_2(x_2)$ يجب أن تأخذ للقيمة $(K+1)\pi$ عند نقطة ما $x^* \in (x_1, x_2)$ وبالتالي $\varphi_2(x^*) = 0$.

تمارين

١- اثبت أن بين كل صفرين متتاليين للحل $\sin x$ يوجد صفر واحد للحل $\sin x + \cos x$ (استخدم نظرية شتورم).

٢- إذا كان $u(x)$ هو حل $[p_1(x)y'] + q_2(x)y = 0$ بحيث أن $u(x_0) = u(x_1) = 0$ ، $u(x) > 0$ ، $x_0 < x < x_1$ ، أثبت أن $u'(x_0) > 0$ وأن $u'(x_1) < 0$.

٣- أثبت أنه بين كل صفرين متتاليين للدالة $\sin x \ln x$ يوجد صفر للدالة $\cos x \ln x$.

٤- أثبت أنه إذا كان $q(x) \leq 0$ على $[a, b]$ ، فإنه لا يوجد حل غير صفري للمعادلة $(py') + qy = 0$ له أكثر من صفر واحد على $[a, b]$.

٥- أثبت أن كل حل غير صفري للمعادلة $y'' + (\sinh x)y = 0$ له على الأكثر صفر واحد في $(-\infty, 0)$ وعدد لا نهائي الاصفار في $(0, \infty)$.

٦- ليكن $q(x) > 0$ ، q دالة متصلة على $(0, \infty)$. أثبت أن كل حل غير صفري للمعادلة $y'' + q(x)y = 0$ له عدد لا نهائي ومن الاصفار على $(0, \infty)$.

٧- أثبت أن كل حل غير صفري للمعادلة $y'' + e^x y = 0$ له عدد لا نهائي من الاصفار على $(0, \infty)$ بينما الحل غير الصفري للمعادلة $y'' - e^x y = 0$ له على الأكثر صفر واحد على $(0, \infty)$.

٨- حول معادلة لاجير $xy'' + (1-x)y' + ny = 0$ ، n ثابت. إلى معادلة مترافقة ذاتياً وناقش السلوك التذبذبي لحظها على $(1, \infty)$.

٩- ليكن $q(x) \leq 0$ على الفترة I . أثبت عدم وجود حل للمعادلة $\frac{d}{dx} \left(p \frac{dy}{dx} \right) + qy = 0$ يتذبذب على I .

١٠- ليكن $q(x)$ قابله للاشتقاق باستمرار، $q(x) > 0$ ، $q'(x) \geq 0$ على $[0, \infty)$. إذا كان x_1, x_2 صفرين متتاليين للدالة $\varphi'(x)$ حيث $\varphi(x)$ حلاً للمعادلة $y'' + q(x)y = 0$ أثبت أن $|\varphi(x_2)| \leq |\varphi(x_1)|$ (نظرية Osgood's).

١١- ليكن $p_1(x) \geq p_2(x) > 0$ ، $q_2(x) \geq q_1(x)$ ، $x \in [a, b]$ وليكن φ_j حل المعادلة

$$\frac{d}{dx} \left(p_j \frac{dy}{dx} \right) + q_j y = 0, \quad j = 1, 2$$

ونفترض أن

$$\frac{p_2(a)\varphi_2'(a)}{\varphi_2(a)} \leq \frac{p_1(a)\varphi_1'(a)}{\varphi_1(a)}$$

وإذا كان للحل φ_1 عدد n من الاصفار على $(a, b]$ فقط وثبت أن $\varphi_2(x)$ لها على الأقل n من الاصفار على نفس الفترة.

١٢- لوجد حل للمعادلة $\theta' = h \cos^2 \theta + K \sin^2 \theta$ ، $h > 0, K > 0$.

١٣- لوجد الفترة الذي يكون فيها للحل غير الصفري لمعادلة ليجندر

$$(1-x^2)y'' - 2xy' + 2y = 0$$

على الاكثر صفر واحد.

١٤- ناقش تنبذ حلول كل من

$$(i) \quad y'' + (1 + \sin x)y = 0$$

$$(ii) \quad y'' + (\cos 2x)y = 0$$

١٥- حل المعادلة التفاضلية $(p(x)y')' = 0$ وثبت أنه لا يوجد حل غير صفري له اكثر من صفر واحد

١٦- ناقش تنبذ وعدم تنبذ حلول المعادلات

$$(i) \quad y'' + e^x y = 0 \quad x \geq 0$$

$$(ii) \quad y'' - e^x y = 0 \quad x \geq 0$$

١٧- استخدم نظرية ستورم للفصل لاثبات ان بين أي صفرين متتاليين للدالة $\sin 2x + \cos 2x$ يوجد صفر واحد للدالة $\sin 2x - \cos 2x$

١٨- اثبت أن كل حل للمعادلة $y'' + [q(x) + K^2]y = 0$ لها عدد لانهاى من
الاصفار الموجبة، $q > 0$ على $[1, \infty)$ حيث k ثابت

١٩- اعتبر المعادلة $y'' + q(x)y = 0$ حيث q دالة متصلة على $[a, b]$
بحيث أن $0 < m < q(x) < M$. ليكن ϕ حل هذه المعادلة وله صفرين عند
 x_1, x_2 حيث $a < x_1 < x_2 < b$. اثبت أن

$$\frac{\pi}{\sqrt{M}} < x_2 - x_1 < \frac{\pi}{\sqrt{m}}$$

٢٠- اثبت أن حلول المعادلة $y'' + y = 0$ تتجنب أكثر من حلول المعادلة
 $x^2 y'' + xy' + y = 0$ على الفترة $(1, \infty)$

الباب الثانى والعشرون

مسائل القيم الحدية

Boundary Value Problems

٢٢-١ مقدمة : تتعرض مسائل للقيمة الحدية لإيجاد حل مجهول والذي يحقق معادلة تفاضلية عادية وشرط حدى مناسب عند نقطتين أو أكثر، كذلك تتعرض لدراسة دالة جرين :

٢٢-٢ مسائل القيم الحدية :

يمكن كتابة مسألة القيمة الحدية ، عموما ، على الصورة

$$\begin{aligned} L(y) &= f(x), & a < x < b \\ U_i[y] &= \alpha_i & 1 \leq i \leq n \end{aligned} \quad (1)$$

حيث L مؤثر تفاضلى خطى من رتبة n ، U_i مؤثر حدى يعرف بالتالى

$$U_i[y] = \sum_{j=1}^n a_{ij} y^{(j-1)}(a) + \sum_{j=1}^n b_{ij} y^{(j-1)}(b) \quad (2)$$

حيث a_{ij} ، b_{ij} ثوابت . وكثير من مسائل القيم الحدية للمعقدة تقابل الباحثين ومعالجة نظام معادلات تفاضلية يكون لكثير صعوبة .

وتظهر كثير من مسائل القيم الحدية فى الفيزياء والتي تتكون من معادلة تفاضلية من الرتبة الثانية على الصورة .

$$y'' = f(x, y, y'), \quad a < x < b$$

مع الشرطين الحدين

$$U_1[y] = a_1 y(a) + a_2 y'(a) = \alpha$$

$$U_2[y] = b_1 y(b) + b_2 y'(b) = \beta$$

حيث α ، β ، a ، b ثوابت . وهنا سوف ندرس مسألة قيمة حدية خطية تتكون من معادلة تفاضلية

$$L[y] = y'' + p(x)y' + q(x)y = f(x) \quad (3)$$

والشروط الابتدائية هي

$$\begin{aligned} U_1[y] &= a_1 y(a) + a_2 y'(a) = \alpha \\ U_2[y] &= b_1 y(b) + b_2 y'(b) = \beta \end{aligned} \quad (4)$$

حيث a_1, a_2 وكذلك b_1, b_2 لا يساويان الصفر معاً و α, β ثابتان .
وعموماً مسألة القيمة الحدية قد لا يكون لها حل ، وإذا كان لها حل قد يكون هذا الحل ليس وحيداً . وسوف نبين ذلك في مثال بسيط .

مثال (١) : ليكن لدينا مسألة القيمة الحدية

$$y'' + y = 1 \quad , \quad y(0) = 0 \quad , \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

ويكون حلها باستخدام طريقة تغيير الثوابت على الصورة

$$\phi(x) = 1 - \cos x - \sin x$$

نلاحظ أن حل مسألة القيمة الحدية المتجانسة السابقة يكون حلاً بديهيًا . أي أن للمعادلة حلاً . الآن نعتبر مسألة القيمة الحدية

$$y'' + y = 1 \quad , \quad y(0) = 0 \quad , \quad y(\pi) = 0$$

ويكون حلها العام

$$\phi = c_1 \cos x + c_2 \sin x + 1$$

وبتطبيق الشروط الحدية ينتج أن

$$\phi(0) = c_1 + 1 = 0 \quad , \quad \phi(\pi) = -c_1 + 1 = 0$$

وهذا غير ممكن . وبالتالي لا يكون لمسألة القيمة الحدية حل . ولكن إذا أخذنا مسألة القيمة الحدية المتجانسة المناظرة وهي

$$y'' + y = 0 \quad , \quad y(0) = 0 \quad , \quad y(\pi) = 0$$

يكون لها حل عام وهو $\phi(x) = c_2 \sin x$ ، حيث c_2 ثابت اختياري

وهذا يقودنا إلى النظرية التالية

نظرية (١) : ليكن $p(x)$ ، $q(x)$ ، $f(x)$ دوال متصلة على $[a, b]$ فإما أن يكون لمسألة القيمة الحدية

$$L[y]=f \quad (5)$$

$$U_1[y]=\alpha \quad , \quad U_2[y]=\beta$$

حل وحيد لأي ثابتين معطيين α ، β لو يكون لمسألة القيمة الحدية المتجانسة المناظرة

$$L[y]=0 \quad (6)$$

$$U_1[y]=0 \quad , \quad U_2[y]=0$$

حل غير صفري .

البرهان : ليكن $\varphi_1(x)$ ، $\varphi_2(x)$ حلين لمسائل القيمة الحدية

$$L[\varphi_1(x)]=0 \quad , \quad \varphi_1(a)=a_2 \quad , \quad \varphi_1'(a)=-a_1 \quad (7)$$

$$L[\varphi_2(x)]=0 \quad , \quad \varphi_2(b)=b_2 \quad , \quad \varphi_2'(b)=-b_1$$

وليكن ψ حل مسألة القيمة الابتدائية

$$L[\psi(x)]=f(x) \quad , \quad \psi(a)=\psi'(a)=0 \quad (8)$$

وعلى ذلك يكو الحل العام هو

$$\varphi(x)=c_1\varphi_1(x)+c_2\varphi_2(x)+\psi(x)$$

وهو يحقق $L[y(x)]=f(x)$. ولكي تحقق $\varphi(x)$ الشروط الحدية في (5) يجب أن يكون لدينا

$$U_1[\varphi](x)=c_2[a_1\varphi_2(a)+a_2\varphi_2'(a)]=\alpha$$

$$U_2[\varphi](x)=c_1[b_1\varphi_1(b)+b_2\varphi_1'(a)]+[b_1\psi'(b)+b_2\psi'(b)]=\beta$$

وإذا عوضنا عن a_1 ، a_2 ، b_1 ، b_2 من (7) نحصل على

$$U_1[\varphi]=c_2[-\varphi_1'(a)\varphi_2(a)-\varphi_1(a)\varphi_2'(a)]=\alpha$$

$$U_2[\varphi]=c_1[-\varphi_2'(b)\varphi_1(b)+\varphi_2(b)\varphi_1'(b)]+U_2[\psi]=\beta$$

إذا كانت φ_1 ، φ_2 مستقلتين خطياً فإن الرونسكى $W = \varphi_1\varphi_2' - \varphi_1'\varphi_2 \neq 0$ لأى $x \in [a, b]$. وبالتالي لأى ثوابت معطاه α ، β ، c_1 ، c_2 تحدد بطريقة واحدة.

لما إذا كانت φ_1 ، φ_2 مرتبطتين خطياً فإن $K_1\varphi_1 + K_2\varphi_2 = 0$ لثابتين K_1 ، K_2 فإن $\varphi_1 = K\varphi_2$ وبالتالي

$$U_1[\varphi_1] = [-\varphi_1(a)\varphi_1'(a) + \varphi_1(a)\varphi_1'(a)] = 0$$

$$U_2[\varphi_2] = K[-\varphi_1(b)\varphi_1'(b) + \varphi_1(b)\varphi_1'(b)] = 0$$

أى $U_1[\varphi_1] = U_2[\varphi_2] = 0$. وحيث أن φ_1 ، φ_2 يحققان المعادلة التفاضلية المتجانسة وشروط القيمة الحدية المتجانسة فإنه يمكن أن يكون هناك حل واحد لمسألة القيم الحدية المتجانسة المناظرة (6) .

٢٢-٣ دوال جرين Green's Functions

سوف نقدم فى هذا البند دوال جرين . لنعتبر المعادلة التفاضلية الخطية غير المتجانسة

$$L[y] = -f(x) \quad x \in [a, b] \quad (1)$$

$$\text{حيث } L = \frac{d}{dx} \left[p(x) \left(\frac{d}{dx} \right) \right] + q(x) \text{ مع الشروط الحدية المتجانسة}$$

$$a_1 y(a) + a_2 y'(a) = 0 \quad (2)$$

$$b_1 y(b) + a_2 y'(b) = 0 \quad (3)$$

حيث a_1 ، a_2 لايساويان للصفر معاً وكذلك b_1 ، b_2 لايساويان للصفر معاً . سنفترض أن f ، q دالتان متصلتان وأن p لها مشتقات متصلة ولا تتلاشى على $[a, b]$. والآن نبين كيف نشأت دالة جرين .

نعتبر حبل مرن مشدود أفقياً بقوة شد ثابتة T . وحيث أن الحبل ليس له مقاومة للانحناء فإن القوة الداخلية الوحيدة هى الشد T الذى يؤثر فى اتجاه المماس لمنحنى الانحناء (deflection) .

ليكن $y(x)$ الازاحة الرأسية للحبل . ليكن $\rho(x)$ الحمل الموزع باستمرار لوحدة الطول . وبالتالي يكون الحمل $\rho(x)\Delta x$ محمول بالحبل في الفترة $(x, x + \Delta x)$ يكون مترنا مع المركبة الرأسية للشد T . وإذا افترضنا أن الازاحة الرأسية تكون صغيرة مقارنة مع طول الحبل فيكون لدينا معادلة الأتزان لعنصر بين $x + \Delta x, x$

$$T[y'(x + \Delta x) - y'(x)] - \rho(x)\Delta x = 0$$

أى

$$\frac{y'(x + \Delta x) - y'(x)}{\Delta x} = \frac{\rho(x)}{T}$$

وبأخذ النهاية عندما $\Delta x \rightarrow 0$ نحصل على

$$y''(x) = \rho(x)/T$$

والتي يمكن كتابتها على الصورة

$$L[y] = y''(x) = -g(x)$$

$$\text{حيث } g(x) = -\rho(x)/T$$

وإذا افترضنا أن كل من طرفي الحبل متصلة بدعامة بحيث أن رد الفعل للرأسى يتناسب مع الازاحة ، تكون الشروط الحدية

$$Ty'(a) = -a_1 y(a) , \quad Ty'(b) = -b_1 y(b)$$

والتي يمكن صياغتها بالصورة

$$a_1 y(a) + a_2 y'(a) = 0 , \quad b_1 y(b) + b_2 y'(b) = 0$$

حيث $a_2 = b_2 = T$. يوجد أيضاً شروط حدية أخرى مثل أن أحد الطرفين مثبت. إذا كان مثبتاً عند $x = a$ فإن $y(a) = 0$.

والآن نعتبر مسألة القيم الحدية (١-٣) فإذا رمزنا بالرمز $G(x, \xi)$ لانحناء الحبل عند x الناتج عن وحدة القوة الموزعة بانتظام عند النقطة ξ ، فإن الانحناء عند x الناتج عن قوة موزعة بانتظام $f(\xi)$ بالنسبة لوحدة الطول على عنصر الفترة $(\xi, \xi + d\xi)$ يكون $f(\xi)G(x, \xi)d\xi$ ونظراً لأن المسألة خطية

يكون انحناء الحبل عند x الناتج عن القوة الموزعة $f(\xi)$ على الفترة $[a, b]$ معطى بالتكامل

$$y = \phi(x) = \int_a^b G(x, \xi) f(\xi) d\xi \quad (4)$$

تسمى الدالة $G(x, \xi)$ بدالة التأثير (influence) أو بدالة جرين . ومن الواضح أنه يجب تعريف $G(x, \xi)$ بأن تكون متصلة على $[a, b]$ وتحقق الشروط الحدية المعطاة . ومن تعريف دالة جرين تكون $G(x, \xi)$ هي حل المعادلة

$$L[y] = -f_\epsilon(x) \quad (5)$$

حيث $f_\epsilon(x)$ هي الدالة التي تتلشى خارج الفترة $|x - \xi| < \epsilon$ وداخل الفترة $|x - \xi| < \epsilon$ وتحقق العلاقة

$$\int_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} f_\epsilon(x) dx = 1 \quad (6)$$

وبالتالى لجميع $\xi \neq x$ ، $G(x, \xi)$ تحقق للمعادلة المتجانسة

$$L[y] = 0$$

عندما $x = \xi$ يكون لدينا من المعادلة (5) هذه العلاقة التالية بعد إجراء عملية التكامل

$$\int_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} \frac{d}{dx} [p(x) G'(x, \xi)] dx + \int_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} q(x) G(x, \xi) dx = - \int_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} f_\epsilon(x) dx$$

أو

$$p(x) G'(x, \xi) \Big|_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} + \int_{\xi-\epsilon}^{\xi+\epsilon} q(x) G(x, \xi) dx = -1$$

وسوف نفترض أن $G(x, \xi)$ قابلة للاشتقاق باستمرار ما عدا عند $x = \xi$ ، وبالتالى فإن النهاية عندما $\epsilon \rightarrow 0$ نحصل على

$$\left. \frac{dG(x, \xi)}{dx} \right|_{x=\xi^-}^{x=\xi^+} = -\frac{1}{p(\xi)} \quad (7)$$

والتي تنص على ان مشتقة $G(x, \xi)$ لها قفزة (Jump) عدم اتصال عند $x = \xi$. وبعد مناقشة هذا السرد عن دالة جرين نحتاج لتعريف دالة جرين .

تعريف (١) : تكون دالة جرين للتعبير التفاضلي $L[y]$ والشروط الحدية المتجانسة المعطاه هي للدالة $G(x, \xi)$ والتي تحقق الشروط التالية :

(i) $G(x, \xi)$ تكون دالة متصلة لجميع قيم x ومشتقتها الاولى والثانية تكون متصلة لجميع $\xi \neq x$ في $a \leq x, \xi \leq b$.

(ii) عند النقطة $x = \xi$ تكون للمشتقة الاولى للدالة $G(x, \xi)$ لها قفزة عدم اتصال تعطى بالعلاقة

$$\left. \frac{d}{dx} G(\xi, \xi) \right|_{x=\xi^-}^{x=\xi^+} = -\frac{1}{p(\xi)}$$

(iii) لقيمة ξ الثابتة تحقق $G(x, \xi)$ الشروط الحدية ، وعلاوة على ذلك تكون $G(x, \xi)$ هي حلا للمعادلة التفاضلية المتجانسة والمناظرة $L[y]=0$ ما عدا عند النقطة $x = \xi$.

وبهذا التعريف سنسرد النظرية الأساسية لدالة جرين .

نظرية (٢) : إذا كانت $f(x)$ دالة متصلة على $[a, b]$ فإن الدالة

$$\phi(x) = \int_a^b G(x, \xi) f(\xi) d\xi$$

تكون حلا لمسألة القيمة الحدية

$$L[y] = -f(x)$$

$$a_1 y(a) + a_2 y'_1(a) = 0, \quad b_1 y(b) + b_2 y'(b) = 0$$

البرهان : نشق $\phi(x)$ بالنسبة إلى x باستخدام قاعدة ليبنز فنحصل على

$$\phi'(x) = \int_a^x G'(x, \xi) f(\xi) d\xi + G(x, x-) f(x) + \int_x^b G'(x, \xi) f(\xi) d\xi - G(x, x+) f(x)$$

وحيث أن $G(x, \xi)$ متصلة في ξ يكون لدينا

$$G(x, x-) = G(x, x+)$$

وبذلك $\phi'(x)$ تأخذ للصورة

$$\phi'(x) = \int_a^b G'(x, \xi) f(\xi) d\xi$$

وحيث أن G تحقق الشروط الحدية يكون لدينا

$$a_1 \phi(a) + a_2 \phi'(a) = \int_a^b [a_1 G(a, \xi) + a_2 G'(a, \xi)] f(\xi) d\xi = 0$$

وبالمثل

$$b_1 \phi(b) + b_2 \phi'(b) = 0$$

باشتقاق ϕ' مرة ثانية بالنسبة إلى x نحصل على

$$\begin{aligned} \phi''(x) &= \int_a^x G''(x, \xi) f(\xi) d\xi + G'(x, x-) f(x) + \int_x^b G''(x, \xi) f(\xi) d\xi - G'(x, x+) f(x) \\ &= \int_a^b G''(x, \xi) f(\xi) d\xi + f(x) [G'(x, x-) - G'(x, x+)] \end{aligned}$$

يمكن كتابة الشرط (7) في صورة مكافئة

$$\frac{dG}{dx}(x, \xi) \Big|_{\xi=x-}^{\xi=x+} = \frac{1}{p(x)} \quad (8)$$

وبالتالى نؤول ϕ'' إلى

$$\begin{aligned}\phi''(x) &= \int_a^b G''(x, \xi) f(\xi) d\xi - f(x)[G'(x+, x) - G'(x-, x)] \\ &= \int_a^b G''(x, \xi) f(\xi) d\xi - \frac{f(x)}{p(x)}\end{aligned}$$

وعلى ذلك يكون

$$\begin{aligned}L[\phi] &= p(x)\phi''(x) + p'(x)\phi'(x) + q(x)\phi(x) \\ &= -f(x) + \int_a^b [p(x)G''(x, \xi) + p'(x)G'(x, \xi) + q(x)G(x, \xi)]f(\xi) d\xi \\ &= -f(x) + \int_a^b L[G]f(\xi) d\xi\end{aligned}$$

ومن تعريف G ، $L(G) = 0$ نحصل على

$$L(\phi) = -f(x).$$

وبهذا ينتهى البرهان .

للتعبير عن دالة جرين فى فترتين مفصولين بالمتساوية $x = \xi$ ، ليكن

$$G(x, \xi) = \begin{cases} G_1(x, \xi) & , \xi < x \leq b \\ G_2(x, \xi) & , a \leq x < \xi \end{cases} \quad (9)$$

ومن شرط الاتصال يجب أن يكون لدينا

$$G_1(\xi, \xi) = G_2(\xi, \xi)$$

ومن الشرط (7) يكون لدينا

$$\frac{dG}{dx}(x, \xi) \Big|_{x=\xi^-} = \frac{dG_1}{dx}(x, \xi) \Big|_{x=\xi^-} - \frac{dG_2}{dx}(x, \xi) \Big|_{x=\xi^-} = \frac{-1}{p(\xi)} \quad (10)$$

وبالمثل إذا اخذنا ξ كمتغير فيمكننا أن نعرف

$$G(x, \xi) = \begin{cases} G_1(x, \xi) & , \quad a \leq \xi < x \\ G_2(x, \xi) & , \quad x < \xi \leq b \end{cases} \quad (11)$$

حيث G_1 ، G_2 دالتان متصلتان . وبالتالي

$$G_1(x, x) = G_2(x, x)$$

ويلي من الشرط (8) أن

$$\left. \frac{dG}{dx}(x, \xi) \right|_{\xi=x^-} = \left. \frac{dG_2}{dx}(x, \xi) \right|_{\xi=x} - \left. \frac{dG_1}{dx}(x, \xi) \right|_{\xi=x} = \frac{1}{p(x)} \quad (12)$$

مثال (٢) : ليكن لدينا مسألة للقيمة الحدية

$$y'' = -x \quad , \quad y(0) = 0 \quad , \quad y(1) = 0 \quad (13)$$

لقيمة ξ الثابتة ، نتحقق دالة جرين $G(x, \xi)$ المعادلة المتجانسة للمناظرة

$$G'' = 0$$

في $0 < x < \xi$ ، $\xi < x < 1$ والشروط الحدية $G(0, \xi) = 0$ ، $G(1, \xi) = 0$

وعلاوة على ذلك فهي تحقق

$$\left. \frac{dG}{dx}(x, \xi) \right|_{x=\xi^-} = \frac{-1}{p(\xi)}$$

والآن إذا اخترنا $G(x, \xi)$ بحيث أن

$$G(x, \xi) = \begin{cases} G_1(x, \xi) = (1-x)\xi & , \quad \xi \leq x < 1 \\ G_2(x, \xi) = x(1-\xi) & , \quad 0 < x \leq \xi \end{cases}$$

فإننا نرى أن $G'' = 0$ على الفترتين $0 < x < \xi$ ، $\xi < x < 1$

وأيضا

$$G_1(1, \xi) = 0 \quad , \quad G_2(0, \xi) = 0$$

وعلاوة على ذلك

$$G_1'(x, \xi) - G_2'(x, \xi) = -\xi - (1 - \xi) = -1$$

والتي هي قيمة القفزة $-1/p(\xi)$ لأن في هذه الحالة $p = 1$ وبالتالي من النظرية (٢) في هذه الباب ، أخدين في الاعتبار أن ξ هي المتغير في $G(x, \xi)$ ، فيكون حل المعادلة (13) هو

$$\begin{aligned} \phi(x) &= \int_0^x G(x, \xi) f(\xi) d\xi + \int_x^1 G(x, \xi) f(\xi) d\xi \\ &= \int_0^x (1-x)\xi^2 d\xi + \int_x^1 x(1-\xi)\xi d\xi = \frac{5}{6}(1-x^2) \end{aligned}$$

٢٢-٤ تكوين دالة جرين :

رأينا في المثال السابق أننا أوجدنا الحل بسهولة إذا اخترنا دالة جرين المناسبة. وتكمن المشكلة ليس في إيجاد الحل ولكن في تحديد دالة جرين المناسبة للمسألة المعطاة .

سوف نبين الآن أنه يمكن تكوين دالة جرين التي تحقق الشروط المعطاه .

إذا افترضنا أن للمعادلة المتجانسة المناظرة تحقق الشرطين (2) ، (3) في البند السابق لها حل بديهي فقط كما في المثال (٢) .

نكون الحل $\phi_1(x)$ للمعادلة $L[y] = 0$ محققاً $a_1 y(a) + a_2 y'(a) = 0$ فإننا نرى أن $c_1 \phi_1(x)$ يكون أيضاً حلاً عاماً ، حيث c_1 ثابت اختياري. وبطريقة مماثلة ليكن $c_2 \phi_2$ ، c_2 ثابت اختياري ، هو حلاً عاماً أيضاً أكبر عمومية للمعادلة $L[y] = 0$ محققاً $b_1 y(b) + b_2 y'(b) = 0$ وبالتالي يوجد الحلان ϕ_1 ، ϕ_2 في الفترة $[a, b]$ وهما مستقلان خطياً . أما إذا كان الحلان مرتبطين خطياً فإن $\phi_1 = c\phi_2$ الذي يبين أن ϕ_1 تحقق معادلتى الشروط الحدية عند $x = a$ ، $x = b$. وهذا يتناقض مع إفتراضنا عن الحل البديهي . وبالتالي فإن دالة جرين تأخذ الصورة

$$G(x, \xi) = \begin{cases} c_1(\xi)\phi_1(x) & , \quad x < \xi \\ c_2(\xi)\phi_2(x) & , \quad x > \xi \end{cases} \quad (1)$$

وحيث أن $G(x, \xi)$ متصلة عند $x = \xi$ يكون لدينا

$$c_2(\xi)\varphi_2(\xi) - c_1(\xi)\varphi_1(\xi) = 0 \quad (2)$$

عدم الاتصال في مشتقة الدالة G عند هذه النقطة يتطلب

$$\frac{dG}{dx}(x, \xi) \Big|_{x=\xi^-}^{x=\xi^+} = c_2(\xi)\varphi_2'(\xi) - c_1(\xi)\varphi_1'(\xi) = \frac{-1}{p(\xi)} \quad (3)$$

وبحل (2) ، (3) بالنسبة إلى c_1 ، c_2 نجد أن

$$\begin{aligned} c_1(\xi) &= -\varphi_2(\xi) / p(\xi)W(\varphi_1, \varphi_2, \xi) \\ c_2(\xi) &= -\varphi_1(\xi) / p(\xi)W(\varphi_1, \varphi_2, \xi) \end{aligned} \quad (4)$$

حيث $W(\varphi_1, \varphi_2, \xi)$ هو الرونسكى الذى يساوى

$$W(\varphi_1, \varphi_2, \xi) = \varphi_1(\xi)\varphi_2'(\xi) - \varphi_2(\xi)\varphi_1'(\xi)$$

وحيث ان الحلين مستقلين خطياً فإن $W(\varphi_1, \varphi_2, \xi) \neq 0$.

سوف نثبت الآن أن $p(\xi)W(\varphi_1, \varphi_2, \xi)$ يختلف عن الصفر بثابت . وحيث $\varphi_1(x)$ ، $\varphi_2(x)$ حلين للمعادلة المتجانسة المناظرة يكون لدينا

$$\frac{d}{dx}(p\varphi_1') + q\varphi_1 = 0 , \quad \frac{d}{dx}(p\varphi_2') + q\varphi_2 = 0$$

بضرب الأولى فى φ_2 والثانية فى φ_1 والطرح نحصل على

$$\varphi_1 \frac{d}{dx}(p\varphi_2') - \varphi_2 \frac{d}{dx}(p\varphi_1') = 0$$

ويمكن صياغة المعادلة هذه على الصورة

$$\frac{d}{dx}[p(\varphi_1\varphi_2' - \varphi_2\varphi_1')] = 0$$

وبالتكامل نحصل على (متطابقة آبل)

$$p(\varphi_1\varphi_2' - \varphi_2\varphi_1') = \text{ثابت} = c , \quad (5)$$

وبالتالى تعطى دالة جرين بالعلاقة

$$G(x, \xi) = \begin{cases} -\varphi_1(x)\varphi_2(\xi)/c & , \quad x < \xi \\ -\varphi_2(x)\varphi_1(\xi)/c & , \quad x > \xi \end{cases} \quad (6)$$

حيث $pW(x) = c$.

وبذلك نكون قد برهنا النظرية التالية .

نظرية (١) : إذا كان لمسألة القيم الحدية المتجانسة المصاحبة (1-3) فى البند ٢٢-٣ حل بديهي فقط فإن دالة جرين تكون موجودة ووحيدة .

ملحوظة : اثبات أن دالة جرين وحيدة متروك للقارئ .

مثال (١) : ليكن

$$y'' + y = -1 \quad , \quad y(0) = 0 \quad , \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \quad (7)$$

فإن حل المعادلة $L[y] = \frac{d}{dx}y' + y = 0$ يحقق $y(0) = 0$ هو

$$\varphi_1(x) = \sin x \quad , \quad 0 \leq x < \xi$$

وحل المعادلة $L[y] = 0$ يحقق $y' = \left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$ هو

$$\varphi_2(x) = \cos x \quad , \quad \xi < x \leq \frac{\pi}{2}$$

ويكون الرونسكى هو

$$W(\xi) = \varphi_1(\xi)\varphi_2'(\xi) - \varphi_2(\xi)\varphi_1'(\xi) = -1$$

وحيث أن $p = 1$ فإن المعادلة (6) تأخذ الصورة

$$G(x, \xi) = \begin{cases} \sin x \cos \xi & , \quad x \leq \xi \\ \cos x \sin \xi & , \quad x \geq \xi \end{cases}$$

وبالتالى يكون حل المعادلة (7) هو

$$\begin{aligned}\phi(x) &= \int_0^x G(x, \xi) f(\xi) d\xi + \int_x^{\pi/2} G(x, \xi) f(\xi) d\xi \\ &= \int_0^x \cos x \sin \xi d\xi + \int_x^{\pi/2} \sin x \cos \xi d\xi \\ &= -1 + \sin x + \cos x\end{aligned}$$

بالرغم من أنه من (6) أن دالة جرين $G(x, \xi)$ تكون متماثلة بالنسبة إلى x ، ξ . فإننا سنعطى برهان مستقل عن تماثل دالة جرين .

نظرية (٢) : تكون دالة جرين لمسألة القيمة للحدية (3 - 1) بند ٢٢-٣ متماثلة أى $G(x, \xi) = G(\xi, x)$.

البرهان : نعتبر دالتا جرين

$$G = G(x, \xi) , \quad H = G(x, \eta)$$

حيث $a < \xi < \eta < b$. وحيث أن L مؤثر مترافق ذاتى فتكون متطابقة لاجرانج السابق دراستها

$$GL[H] - HL[G] = \frac{d}{dx} [p(H' G - HG')] \quad (8)$$

نلاحظ أن H, G يحققان

$$L[G] = 0 , \quad L[H] = 0$$

فيكون لدينا

$$\frac{d}{dx} [p(H' G - HG')] = 0$$

ويتكامل على الفترات $[a, \xi]$ ، $[\xi, \eta]$ ، $[\eta, b]$ فنجد أن

$$p(H' G - HG') \Big|_a^\xi + p(H' G - HG') \Big|_\xi^\eta + p(H' G - HG') \Big|_\eta^b = 0$$

وبفك وترتيب الحدود

$$p(\xi)G(\xi, \xi)[H'(\xi^-, \eta)H'(\xi^+, \eta)] + p(\xi)H(\xi, \eta)[G'(\xi^+, \xi) - G'(\xi^-, \xi)]$$

$$+p(\eta)G(\eta,\xi)[H'(\eta^-, \eta)-H'(\eta^+, \eta)+ \\ +p(\eta)H(\eta,\eta)[G'(\eta^+, \xi)-G'(\eta^-, \xi)]+[p(x)(H'G-HG')]_a^b=0 \quad (9)$$

وحيث إن G, H يحققان الشروط الحدية المتجانسة ، فإن الحد الأخير يتلاشى .
وحيث أن H', G' متصلتان ماعدا عند $x = \xi, x = \eta$ على الترتيب
فيكون لدينا

$$G'(\eta^+, \xi)-G'(\eta^-, \xi)=0 \quad , \quad H'(\xi^-, \eta)-H'(\xi^+, \eta)=0$$

وكذلك

$$G'(\xi^+, \xi)-G'(\xi^-, \xi)=-1/p(\xi) \quad , \quad H'(\eta^+, \eta)-H'(\eta^-, \eta)=-1/p(\eta)$$

وبالتالى تؤول المعادلة (9) إلى

$$G(\eta,\xi)=H(\xi,\eta)$$

ومن تعريف H نجد أن

$$G(\eta,\xi)=G(\xi,\eta)$$

الرمز $G(n^+, \xi)$ أو $G(n^-, \xi)$ يعنى $G(n+, \xi)$ $G(n-, \xi)$ وبالمثل لباقي الحالات .

٢٢-٥ شروط حدية غير متجانسة :

يمكن الحصول على حل مسألة قيمة حدية (أكثر عمومية) على الصورة

$$L[y]=-f(x) \quad (1)$$

$$U_1[y]=a_1y(a)+a_2y'(a)=\alpha \quad (2)$$

$$U_2[y]=b_1y(b)+b_2y'(b)=\beta \quad (3)$$

بطريقة بسيطة .

ليكن $G_1(x)$ ، $G_2(x)$ هما حلين

$$L[G_1]=0, \quad U_1[G_1]=1, \quad U_2[G_1]=0 \quad (4)$$

$$L[G_2]=0, \quad U_1[G_2]=0, \quad U_2[G_2]=1 \quad (5)$$

ويمكن بسهولة التأكد من أن حل المسألة (1-3) يكون على الصورة

$$\phi(x) = \int_a^b G(x, \xi) f(\xi) d\xi + \alpha G_1(x) + \beta G_2(x) \quad (6)$$

مثال (١) : حل المسألة

$$y'' = -f(x), \quad y(0) = 0, \quad y(1) + y'(1) = 2 \quad (7)$$

الحل : حل المعادلة $y'' = 0$ الذى يحقق $y(0) = 0$ فى الفترة $0 \leq x < \xi$ هو

$$\phi_1(x) = x$$

وحل المعادلة $y'' = 0$ الذى يحقق $y(1) + y'(1) = 0$ فى الفترة $\xi < x \leq 1$ هو

$$\phi_2(x) = 2 - x$$

ويكون الرونسكى للحلين ϕ_1 ، ϕ_2 هو

$$W(\phi_1, \phi_2) = \phi_1(\xi)\phi_2'(\xi) - \phi_2(\xi)\phi_1'(\xi) = -2$$

وحيث أن فى هذه الحالة $p = 1$ فإن المعادلة (6) فى البند ٢٢-٤ تصبح

$$G(x, \xi) = \begin{cases} (2-\xi)x/2 & 0 \leq x \leq \xi \\ \xi(2-x)/2 & \xi < x \leq 1 \end{cases}$$

وفى هذه الحالة نحتاج لتحديد $G_2(x)$ فقط حيث أن α فى المعادلة (6) تساوى للصفر والدالة $G_2(x)$ التى تحقق المسألة

$$y'' = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(1) + y'(1) = 2$$

تكون $G_2(x) = \frac{x}{2}$ وبالتالى يكون حل المعادلة المعطاه (7) هو

$$\phi(x) = \frac{2-x}{2} \int_0^x \xi f(\xi) d\xi + \frac{x}{2} \int_x^1 (2-\xi) f(\xi) d\xi + x$$

٢٢-٦ حالة خاصة :

يمكن استخدام دالة جرين للحصول على الحل الخاص للمعادلة التفاضلية

$$a_0 y''(x) + a_1 y'(x) + a_2 y(x) = f(x), \quad a_0 \neq 0 \quad (1)$$

حيث الدوال a_0, a_1, a_2 ، $f(x)$ دوال متصلة على $[a, b]$. وتكون للمعادلة المتجانسة المناظرة هي

$$a_0(x) y'' + a_1(x) y' + a_2(x) y = 0 \quad (2)$$

تعرف الدالة

$$G(x, t) = -\frac{1}{a_0(t)} \frac{\begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1(t) & y_2(t) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1(t) & y_2(t) \\ y_1'(t) & y_2'(t) \end{vmatrix}} = -\frac{1}{a_0(t) W(t)} \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1(t) & y_2(t) \end{vmatrix} \quad (3)$$

$$x_0 \leq t \leq x$$

حيث y_1, y_2 حلين مستقلين للمعادلة (2) ، W هو الرونسكى ويكون الحل الخاص للمعادلة (1) هو

$$\int_{x_0}^x G(x, t) f(t) dt$$

(انظر الملحوظة في طريقة تعبير البارامترات) ويكون الحل العام للمعادلة (1) هو

$$y = c_1 y_1 + c_2 y_2 + \int_{x_0}^x G(x, t) f(t) dt \quad (4)$$

تعرف الدالة $G(x, t)$ بدالة جرين للمعادلة المتجانسة (2) . ومن الواضح أنه إذا علم حلين مستقلين للمعادلة المتجانسة (2) فإنه يمكن تكوين الدالة $G(x, t)$ من المعادلة (3) ومن ثم تعطى (4) الحل العام للمعادلة غير المتجانسة (1) لأي دالة $f(x)$ والمتصلة على $[a, b]$. نلاحظ أنه عندما $x = t$ فإن $G(t, t) = 0$.

ولتوضيح الطريقة تعتبر المعادلة المتجانسة في المثال التالي

مثال (١) : لوجد دالة جرين لحل المعادلة التفاضلية

$$y'' - 3y' + 2y = 0, \quad -\infty < x < \infty$$

الحل : للمعادلة المعطاة لها حلان مستقلان e^x ، e^{2x} وبالتالي

$$a_0 = 1, W(t) = \begin{vmatrix} e^x & e^{2x} \\ e^x & 2e^{2x} \end{vmatrix} = e^{3x}$$

وعلى ذلك

$$G(x, t) = -e^{-3t} \begin{vmatrix} e^x & e^{2x} \\ e^t & e^{2t} \end{vmatrix} = e^{2(x-t)} - e^{(x-t)}, \quad x_0 \leq t \leq x$$

إذا كان $f(x)$ دالة متصلة ، فيكون الحل الخاص للمعادلة

$$y'' - 3y' + 2y = f(x)$$

يكون على الصورة

$$\int_0^x [e^{2(x-t)} - e^{(x-t)}] f(t) dt, \quad x_0 = 0 \quad (5)$$

ويكون الحل العام هو

$$y = c_1 e^x + c_2 e^{2x} + \int_0^x (e^{2(x-t)} - e^{(x-t)}) f(t) dt \quad (6)$$

وإذا أخذنا $f(x) = x$ فإن (5) تصبح

$$\int_0^x (e^{2(x-t)} - e^{(x-t)}) x dt = -e^x + \frac{1}{4} e^{2x} + \frac{x}{2} + \frac{3}{4}$$

ويكون الحل العام (6) على الصورة

$$y = c_1 e^x + c_2 e^{2x} - e^x - \frac{1}{4} e^{2x} + \frac{x}{2} + \frac{x}{4} = k_1 e^x + k_2 e^{2x} + \frac{x}{2} + \frac{3}{4}$$

$$k_2 = c_2 + \frac{1}{4}, \quad k_1 = c_1 - 1 \quad \text{حيث}$$

الحل الخاص y_p للمعادلة (1) الذي يعطى بالعلاقة

$$y_p = \int_{x_0}^x G(x,t)f(t)dt \quad (7)$$

له الخاصية $y_p(x_0)=0$ وبالتالي

$$\int_{x_0}^{x_0} G(x_0,t)f(t)dt = 0$$

وعلاوة على ذلك

$$y'_p(x) = G(x,x)f(x) + \int_{x_0}^x G_x(x,t)f(t)dt$$

وبالتالي

$$y'_p(x_0) = G(x_0,x_0)f(x_0) = 0$$

وعلى ذلك فإن (7) تعطينا الحل (الوحيد) الخاص $y_p(x)$ للمعادلة (1) الذي له الخاصية

$$y_p(x_0) = y'_p(x_0) = 0$$

٢٢-٧ أمثلة محلولة :

مثال (١) : لوجد دالة جرين لمسألة القيمة الحدية

$$y'' + y(x) = f(x) \quad (1)$$

$$y(0) = y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \quad (2)$$

الحل : نعرف أن حل المعادلة المتجانسة

$$y_H = c_1 \cos x + c_2 \sin x$$

وليكن الحل الخاص

$$y_p = v_1(x) \cos x + v_2(x) \sin x$$

حيث الدالتان v_1 ، v_2 يتم تعيينهما باستخدام طريقة تغير البارامترات فنحصل على

$$v_1(x) = -\int \frac{y_2(x)f(x)}{a_2(x) W(y_1, y_2)(x)} dx$$

$$v_2(x) = \int \frac{y_1(x)f(x)}{a_2(x) W(y_1, y_2)(x)} dx$$

حيث للرونسكى

$$W = \begin{vmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{vmatrix} = 1, \quad a_0 = 1, a_2 = 1, a_1 = 0$$

باستخدام دالة جرين

$$G(x, s) = \begin{cases} G_1(x, s) = \frac{y_1(s)y_2(x)}{w(y_1, y_2)(s)a_2(s)} & x \leq s \\ G_2(x, s) = \frac{y_2(s)y_1(x)}{w(y_1, y_2)(s)a_2(s)} & x \geq s \end{cases}$$

حيث $a \leq x \leq s, s \leq x \leq b$

$$y_1(x) = \cos x, \quad y_1(s) = \cos s$$

$$y_2(x) = \sin x, \quad y_2(s) = \sin s$$

(3)

حيث

$$a_0(s) = 1, \quad W(s) = 1, \quad a_2 = 1$$

$$a = 0, \quad b = \pi/2$$

(4)

بالتعويض من (4) فى (3) نحصل على دالة جرين

$$G(x, s) = \begin{cases} \frac{\cos s \sin x}{1} & 0 \leq x \leq s \\ \frac{\sin s \cos x}{1} & s \leq x \leq \frac{\pi}{2} \end{cases}$$

مثال (٢) : اوجد دالة جرين $G(x,s)$ لمسألة القيمة الحدية

$$y'' + y'(x) = 0 \quad (1)$$

$$y(0) = y'(\pi) = 0 \quad (2)$$

الحل : نعلم أن حل المعادلة المتجانسة

$$y_H = c_1 e^{0x} + c_2 e^{-x} \\ = c_1 y_1 + c_2 y_2 \Rightarrow y_1(x) = 1, \quad y_2(x) = e^{-x}$$

ويكون الرونسكى هو

$$W = \begin{vmatrix} 1 & e^{-x} \\ 0 & -e^{-x} \end{vmatrix} = -e^{-x}$$

وباستخدام تعريف دالة جرين

$$G(x,s) = \begin{cases} G_1(x,s) & a \leq x \leq s, x \leq s \leq b \\ G_2(x,s) & a \leq s \leq x, s \leq x \leq b \end{cases} = \begin{cases} \frac{y_1(s)y_2(x)}{W a_0} \\ \frac{y_2(s)y_1(x)}{W a_0} \end{cases}$$

وحيث

$$y_1(x) = 1 \rightarrow y_1(s) = 1, \quad y_2(x) = e^{-x} \rightarrow y_2(s) = e^{-s}$$

$$a_2(s) = 1, \quad w(s) = e^{-s}, \quad a_0 = 1, \quad a_2 = 0, \quad a = 0, \quad b = \pi$$

بالمقارنة مع المعادلة (1)

وتكون دالة جرين هي

$$G(x,s) = \begin{cases} \frac{e^{-x}}{-e^{-s}} & 0 \leq x \leq s \\ \frac{e^{-s}}{-e^{-s}} & s \leq x \leq \pi \end{cases}$$

مثال (٣) : لوجد دالة جرين لمسألة للقيمة الحدية

$$y''(x) = 0 \quad (1)$$

$$y(0) = y'(\ell) = 0 \quad (2)$$

الحل العام للمعادلة المتجانسة

$$y_H = c_1 x + c_2 = c_1 y_1 + c_2 y_2$$

حيث للرونسكى يعطى بالعلاقة

$$W = \begin{vmatrix} x & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1, \quad a_0 = 1, \quad a_1 = 0, \quad a_2 = 0, \quad a = 0, \quad b = \ell$$

وتكون دالة جرين

$$G(x, s) = \begin{cases} \frac{s \cdot 1}{-1} & 0 \leq x \leq s \\ \frac{1 \cdot x}{-1} & s \leq x \leq \ell \end{cases}$$

تمارين

١- عين حل كل من مسائل القيمة الحدية التالية

a) $y'' + y = 1$, $y(0) = 0$, $y(1) = 0$

b) $y'' + 4y = e^x$, $y(0) = 0$, $y'(1) = 0$

c) $y'' = \sin x$, $y(0) = 0$, $y(1) + 2y'(1) = 0$

d) $y'' = -f(x)$, $y(0) = 0$, $y'(1) = 0$

e) $y'' = -f(x)$, $y(-1) = 0$, $y(1) = 0$

f) $y'' - y = -f(x)$, $y(0) = y$

g) $y'' - y = -f(x)$, $y'(0) = y'(1) = 0$

٢- استخدم دالة جرين لإيجاد الحل العام للمعادلات

(i) $y'' + y = f(x)$, $-\infty < x < \infty$

(ii) $y'' + 4y' + 4y = f(x)$, $-\infty < x < \infty$

(iii) $x^2 y'' - 2xy' + 2y = f(x)$, $1 \leq x < \infty$

(iv) $4x^2 y'' + y = f(x)$, $1 \leq x < \infty$

٣- اثبت أن

$$G_x(t, t) = \frac{\partial}{\partial x} G(x, t) \Big|_{x=t} = \frac{1}{a_0(t)}$$

٤- اثبت أن دالة جرين للمعادلة $y'' = 0$ حيث $y'(0) + y'(1) = 0$ ، $y(1) = 0$ تكون على الصورة

$$G(x, s) = \begin{cases} 1-s & x \leq s \\ 1-x & x \geq s \end{cases}$$

ثم اوجد حل مسألة القيمة الحدية

$$y'' = f(x) , \quad y(0) + y(1) = 0 , \quad y'(0) + y'(1) = 0$$

حيث

$$(i) f(x) = \sin x , \quad (ii) f(x) = e^x ; 0 < x < 1 , \quad (iii) f(x) = x$$

٥- اوجد دالة جرين لمسائل القيمة الحدية التالية

$$a) L[y] = y'' = 0 , \quad y(0) = 0 , \quad y'(1) = 0$$

$$b) L[y] = (1-x^2)y'' - 3xy' = 0 , \quad y(0) = 0, y(1) = 0$$

$$c) L[y] = y'' + a^2y = 0 , \quad y(0) = 0 , \quad y(1) = 0 , \quad a \text{ ثابت}$$

٦- اوجد حل كل من مسائل القيمة الحدية

$$a) y'' + y = 1 , \quad y(0) = 0 , \quad y(1) = 0$$

$$b) y'' + 4y = e^x , \quad y(0) = 0 , \quad y'(1) = 0$$

٧- اوجد حل مسائل القيم الحدية التالية

$$a) y'' - y = -f(x) , \quad y(0) = y(1) = 0$$

$$b) y'' - y = -f(x) , \quad y'(0) = y'(1) = 0$$

٨- اوجد دالة جرين لمسائل القيم الحدية

$$L[y] = y'' = -f(x) , \quad y(0) = y(1) = 0 , \quad y'(0) = y'(1) = 0$$

٩- اوجد دالة جرين لمسألة القيمة الحدية

$$y'' = -f(x) , \quad y(-1) = y(1) , \quad y'(-1) = y'(1)$$

١٠- اثبت أن

$$\frac{dG(x, \xi)}{dx} \Big|_{\xi=x^-}^{\xi=x^+} = \frac{-1}{p(x)}$$

يكون مكافئاً إلى

$$\frac{dG(x, \xi)}{dx} \Big|_{x=\xi^-}^{x=\xi^+} = \frac{1}{p(\xi)}$$

١١- ليكن لدينا

$$L[y] = y'' + 3y' + 2y = -f(x), \quad 2y(0) - y(1) = 0, \quad y'(1) = 2$$

بتكامل مباشر للدالة $GL[y]$ من 0 إلى 1 أثبت ان

$$\phi(x) = -2G(1, x) - \int_0^1 G(x, \xi) f(\xi) d\xi$$

تكون حلا لمسألة القيمة الحدية إذا كانت G وتحقق

$$G_{\xi\xi} - 3G_{\xi} + 2G = 0, \quad \xi \neq x,$$

$$G(0, x) = 0, \quad 6G(1, x) - 2G_{\xi}(1, x) + G_{\xi}(0, x) = 0$$

ثم أوجد G .

الباب الثالث والعشرون

مسائل شتورم وليوفيل

Sturm-Liouville System

٢٣-١ نظام شتورم وليوفيل: (Sturm-Liouville)

تتسا مسائل القيم الذاتية مع المعادلات التفاضلية في المسائل الفيزيائية مثل تعيين إزاحة إهترار خيط أو توزيع الحرارة على قضيب موصل للحرارة. تأخذ المعادلة الصورة

$$a_1(x) \frac{d^2 y}{dx^2} + a_2(x) \frac{dy}{dx} + [a_3(x) + \lambda] y = 0 \quad (1)$$

وإذا استخدمنا التحويل

$$p(x) = \exp \left| \int^x \frac{a_2(t)}{a_1(t)} dt \right|, \quad q(x) = \frac{a_3(t)}{a_1(t)} p(x), \quad s(x) = \frac{p(x)}{a_1(x)} \quad (2)$$

نحصل على

$$\frac{d}{dx} \left(p \frac{dy}{dx} \right) + (q + \lambda s) y = 0 \quad (3)$$

والتي تعرف بمعادلة شتورم-ليوفيل. وبدلالة المؤثر المترافق ذاتياً

$$L = \frac{d}{dx} \left(p \frac{d}{dx} \right) + q$$

فإن المعادلة (3) تأخذ الصورة

$$L[y] + \lambda s(x) y = 0 \quad (4)$$

حيث λ بارامتر لايعتمد على x أما p, q, s فهي دوال حقيقية في x . وللتأكد من وجود حلول هذه المعادلة نفترض أن s, q دالتان متصلتان، p قابلة للاشتقاق باستمراره في فترة مغلقة $[a, b]$.

تسمى معادلة شتورم-ليوفيل بأنها منتظمة (regular) في الفترة $[a, b]$ إذا كانت الدالتان p, s موجبتان في نفس الفترة. وبالتالي لأي λ معطاة يوجد حلان مستقلان خطياً لمسألة شتورم-ليوفيل المنتظمة في الفترة $[a, b]$.

تعريف (١): تسمى معادلة شتورم-ليوفيل

$$L[y] + \lambda s(x)y = 0, \quad a \leq x \leq b$$

مع الشرطين الحدين

$$\begin{aligned} a_1 y(a) + a_2 y'(a) &= 0 \\ b_1 y(b) + b_2 y'(b) &= 0 \end{aligned} \quad (5)$$

حيث a_1, a_2 لا يساويان الصفر معا وكذلك b_1, b_2 لا يساويان الصفر معا بنظام شتورم-ليوفيل النظامي (Regular Sturm Liouville).

تسمى قيم λ التي يكون لنظام شتورم ليوفيل حل غير صفري (غير بديهى) بالقيم الذاتية وتسمى الحلول المناظر بالدوال الذاتية.

مثال (١): اعتبر نظام شتورم ليوفيل

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0, \quad 0 \leq x \leq \pi$$

عندما $\lambda \leq 0$ فإنه بسهولة يمكن إثبات λ ليست قيمة ذاتية وعندما $\lambda > 0$ يكون حل معادلة شتورم لوفيل هو

$$\phi(x) = A \cos \sqrt{\lambda}x + B \sin \sqrt{\lambda}x$$

وبتطبيق الشرط $y(0) = 0$ ينتج أن $A = 0$. وبتطبيق الشرط $y'(\pi) = 0$ نحصل على

$$B \sqrt{\lambda} \cos \sqrt{\lambda} \pi = 0$$

وحيث أن $\lambda \neq 0$ ، فإن $B = 0$ تؤدي إلى الحل الصفري ولذلك يجب أن يكون $\cos \sqrt{\lambda} \pi = 0, \beta \neq 0$ وتتحقق المعادلة إذا كان

$$\sqrt{\lambda} = \frac{2n-1}{2}, \quad n = 1, 2, \dots$$

وبالتالى تكون القيم الذاتية $\lambda_n = \frac{(2n-1)^2}{4}$ وتكون الدوال الذاتية المناظرة هي

$$\sin = \left(\frac{2n-1}{2} \right)^x, \quad n=1,2,3,\dots$$

مثال (٢): اعتبر معادلة أويلر

$$x^2 y'' + xy' + \lambda y = 0, \quad 1 \leq x \leq e$$

والشروط الحدية $y(1)=0$, $y(e)=0$

الحل : باستخدام التحويل (2) فإن المعادلة تأخذ للصورة

$$\frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{1}{x} \lambda y = 0$$

ويكون حل معادلة أويلر هو

$$\phi(x) = c_1 e^{i\sqrt{\lambda} \ln x} + c_2 e^{-i\sqrt{\lambda} \ln x} \Leftrightarrow \phi(x) = c_1 x^{i\sqrt{\lambda}} + c_2 x^{-i\sqrt{\lambda}}$$

نلاحظ أن

$$x^{ia} = e^{ia \ln x} = \cos(a \ln x) + i \sin(a \ln x),$$

ويصبح الحل ϕ هو

$$\phi(x) = A \cos(\sqrt{\lambda} \ln x) + B \sin(\sqrt{\lambda} \ln x)$$

حيث A, B ثابتان منسوبان إلى c_1, c_2 .

والشرط $y(1)=0$ يعطى $A=0$ والشرط $y(e)=0$ يعطى

$$\sin \sqrt{\lambda} = 0, \quad B \neq 0$$

وبالتالى تكون القيم الذاتية

$$\lambda_n = n^2 \pi^2, \quad n = 1, 2, \dots$$

والدوال الذاتية هي

$$\sin(n\pi \ln x), \quad n = 1, 2, \dots$$

ويوجد نوع آخر من المسائل يقابلنا في المسائل الفيزيائية وهو نظام شتورم-ليوفيل الدوري (periodic).

تعريف (٢): تسمى معادلة شتورم-ليوفيل

$$\frac{d}{dx} \left(p(x) \frac{dy}{dx} \right) + (q(x) + \lambda s(x))y = 0, \quad a \leq x \leq b$$

والذى فيه $p(a) = p(b)$ مع الشروط الدورية الحدية

$$y(a) = y(b), \quad y'(a) = y'(b)$$

بمعادلة شتورم ليوفيل الدورية

مثال (٣): ليكن لدينا نظام شتورم-ليوفيل الدوري

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(-\pi) = y(\pi), \quad y'(-\pi) = y'(\pi), \quad -\pi \leq x \leq \pi$$

نلاحظ هنا أن $p(x) = 1$ وبالتالي $p(-\pi) = p(\pi)$ وعندما $\lambda > 0$ يكون حل المعادلة هو

$$\phi(x) = A \cos \sqrt{\lambda} x + B \sin \sqrt{\lambda} x$$

وبتطبيق الشروط للمعطاه نحصل على

$$(2 \sin \sqrt{\lambda} \pi) B = 0, \quad (2 \sin \sqrt{\lambda} \pi) A = 0$$

واللحصول على الحل غير الصفري (غير البديهي) يجب أن يكون لدينا

$$\sin \sqrt{\lambda} \pi = 0, \quad A \neq 0, \quad B \neq 0$$

وبالتالى فإن

$$\lambda_n = n^2, \quad n = 1, 2, 3, \dots$$

وحيث أن $\sin \sqrt{\lambda} \pi = 0$ تتحقق لقيم A, B الاختيارية فإننا نحصل على دالتين مميزتين مستقلتين خطياً $\cos nx$ ، $\sin nx$ لنفس القيمة الذاتية n^2 .

ويمكن بسهولة اثبات أنه إذا كان $\lambda < 0$ ، فإن حل نظام شتورم ليوفيل غير محقق للشروط الدورية المعطاه. وعندما $\lambda = 0$ تكون الدالة الذاتية هي الواحد. وعلى ذلك يكون القيم الذاتية لنظام شتورم ليوفيل الدورية هي $\{n^2\}$ ، ويكون الدوال الذاتية المناظرة هي $\{1, \cos nx, \sin nx\}$ ، حيث n عدد صحيح موجب

٢٣-٢ القيم الذاتية والدوال الذاتية

لاحظنا في مثالي (1)، (2) وجود قيمة دالة واحدة مستقلة مناظرة لقيمة ذاتية واحدة. وتسمى الحالة هنا غير منحلة non degenerate ويقال إن القيمة الذاتية بأنها ذات تكرار K أو أن الحالة منحلة degenerate من درجة K إذا وجد K من المتجهات الذاتية المستقلة مناظرة لنفس للقيمة الذاتية. أما في مثال (3) كان المتجهان الذاتيان هما $\cos nx$ ، $\sin nx$ مناظرا لنفس القيمة الذاتية n^2 وفي هذه الحالة يقال أن القيمة الذاتية مكررة مرتين.

ويمكن بسهولة اثبات المتطابقات التالية:

$$\int_{-\pi}^{\pi} \cos mx \cos nx dx = 0 \quad m \neq n$$

$$\int_{-\pi}^{\pi} \cos mx \sin nx dx = 0 \quad \text{لجميع قيم } m, n \text{ الصحيحة}$$

$$\int_{-\pi}^{\pi} \sin mx \sin nx dx = 0, \quad m \neq n$$

ونقول أن هذه الدوال متعامدة (orthogonal) مع بعضها البعض في الفترة $[-\pi, \pi]$. وعلاقة التعامد تتحقق للقيم الذاتية لنظام شتورم ليوفيل.

تعريف (١): إذا كان كل من $\phi(x)$ ، $\psi(x)$ دالة حقيقية قابلة للتكامل على I فإنه يقال أن ϕ ، ψ متعامدان على I بالنسبة إلى دالة الوزن (weight) $\rho(x) > 0$ إذا وإذا فقط كان

$$\langle \phi, \psi \rangle = \int_I \phi(x) \psi(x) \rho(x) dx = 0 \quad (1)$$

وقد تكون الفترة I مغلقة أو مفتوحة أو نصف مفتوحة أو مغلقة أو يمكن مدها إلى ∞ .

عندما $\varphi = \psi$ فإن التعريف (1) يعطى معيار (norm) φ ، أى

$$\|\varphi\| = \left[\int_I \varphi^2(x) \rho(x) dx \right]^{1/2} \geq 0 \quad (2)$$

نظرية (١): ليكن المعاملات p ، q و s فى نظام ستورم-ليوفيل متصلة فى $[a, b]$. وليكن الدالتان الذاتيتان φ_j ، φ_k المناظرتين للقيمتين الذاتيتين λ_j ، λ_k قابلتان للاشتقاق فإن φ_j ، φ_k يكونان متعامدين بالنسبة لدالة الوزن s فى $[a, b]$.

البرهان:

حيث أن φ_j مناظرة إلى λ_j تحقق معادلة ستورم-ليوفيل

$$\frac{d}{dx}(p\varphi_j') + (q + \lambda_j s)\varphi_j = 0 \quad (3)$$

وكذلك لنفس السبب

$$\frac{d}{dx}(p\varphi_k') + (q + \lambda_k s)\varphi_k = 0 \quad (4)$$

بضرب (3) فى φ_k ، (4) فى φ_j والطرح نحصل على

$$\begin{aligned} (\lambda_j - \lambda_k)s\varphi_j\varphi_k &= \varphi_k \frac{d}{dx}(p\varphi_j') - \varphi_j \frac{d}{dx}(p\varphi_k') \\ &= \frac{d}{dx}\{(p\varphi_j')\varphi_k - (p\varphi_k')\varphi_j\} \end{aligned}$$

وبالتكامل نجد أن

$$\begin{aligned} (\lambda_j - \lambda_k) \int_a^b s\varphi_j\varphi_k dx &= [p(\varphi_j'\varphi_k - \varphi_j\varphi_k')]_a^b \\ &= p(b)[\varphi_j'(b)\varphi_k(b) - \varphi_j(b)\varphi_k'(b)] \\ &\quad - p(a)[\varphi_j'(a)\varphi_k(a) - \varphi_j(a)\varphi_k'(a)] \end{aligned} \quad (5)$$

يسمى الطرف الأيمن حد الشرط لمسألة شتورم ليوفيل والشروط الحدية المعطاة على φ_j, φ_k هي

$$b_1 \varphi_j(b) + b_2 \varphi_j'(b) = 0$$

$$b_1 \varphi_k(b) + b_2 \varphi_k'(b) = 0$$

وإذا كان $b_2 \neq 0$ فأتنا نضرب الشرط الأول في $\varphi_k(b)$ والشرط الثانى في $\varphi_j(b)$ والطرح نحصل على

$$[\varphi_j'(b) \varphi_k(b) - \varphi_j(b) \varphi_k'(b)] = 0 \quad (6)$$

وبنفس الطريقة إذا كان $a_2 \neq 0$ فأتنا نحصل على

$$[\varphi_j'(a) \varphi_k(a) - \varphi_j(a) \varphi_k'(a)] = 0 \quad (7)$$

ومن (6)، (7) نجد أن

$$(\lambda_1 - \lambda_2) \int_a^b s \varphi_j \varphi_k dx = 0 \quad (8)$$

وإذا كان $\lambda_j \neq \lambda_k$ فإن

$$\int_a^b s \varphi_j \varphi_k dx = 0 \quad (9)$$

وبهذا يثبت المطلوب.

نظرية (٢): تكون الدوال الذاتية لنظام شتورم ليوفيل الدورى فى $[a, b]$ متعامدة بالنسبة إلى دالة الوزن s فى $[a, b]$.

البرهان: الشروط الدورية للدوال الذاتية φ_j, φ_k هي

$$\varphi_j(a) = \varphi_j(b) \quad , \quad \varphi_j'(a) = \varphi_j'(b)$$

$$\varphi_k(a) = \varphi_k(b) \quad , \quad \varphi_k'(a) = \varphi_k'(b)$$

وبتعويض ذلك فى المعادلة (5) نحصل على

$$(\lambda_1 - \lambda_2) \int_a^b s \varphi_j \varphi_k dx = [p(b) - p(a)][\varphi_j'(a)\varphi_k(a) - \varphi_j(a)\varphi_k'(a)]$$

وحيث أن $p(a) = p(b)$ فإن

$$(\lambda_1 - \lambda_2) \int_a^b s \varphi_j \varphi_k dx = 0 \quad (10)$$

وإذا كان $\lambda_j \neq \lambda_k$ فإن

$$\int_a^b s \varphi_j \varphi_k dx = 0 \quad (11)$$

وبهذا يثبت المطلوب.

نظرية (٣): جميع القيم الذاتية لنظم ستروم ليوفيل النظامى مع $s(x) > 0$ تكون حقيقية.

البرهان: نفترض وجود قيمة ذاتية مركبة $\lambda_j = \alpha + i\beta$ ولها متجه ذاتى $\varphi_j = u + iv$. وحيث أن معاملات المعادلة جميعها حقيقية، فيكون المرافق المركب (complex conjugate) للقيمة الذاتية هو أيضاً قيمة ذاتية. يوجد دالة ذاتية $\varphi_k = u - iv$ مناظرة للقيمة الذاتية $\lambda_k = \alpha - i\beta$ وباستخدام العلاقة (8) نجد أن

$$2\beta \int_a^b s(u^2 + v^2) dx = 0$$

وهذا يؤدي إلى أنه يجب أن تتلاشى β لأن $s > 0$ وبالتالي فإن جميع القيم الذاتية تكون حقيقية.

نظرية (٤): إذا كان $\varphi_1(x)$ ، $\varphi_2(x)$ أى حلين للمعادلة $L[y] + \lambda sy = 0$ على $[a, b]$ فإن :
ثابت $p(x)W(x; \varphi_1, \varphi_2) =$

حيث W هو الرونسكى

البرهان: حيث أن φ_1 ، φ_2 حلين للمعادلة $L[y] + \lambda sy = 0$ فإن

$$\frac{d}{dx} \left(p \frac{d\varphi_1}{dx} \right) + (q + \lambda s) \varphi_1 = 0$$

$$\frac{d}{dx} \left(p \frac{d\varphi_2}{dx} \right) + (q + \lambda s) \varphi_2 = 0$$

وبضرب الأولى φ_2 والثانية في φ_1 والطرح نحصل على

$$\varphi_1 \frac{d}{dx} \left(p \frac{d\varphi_2}{dx} \right) - \varphi_2 \frac{d}{dx} \left(p \frac{d\varphi_1}{dx} \right) = 0$$

وبالتكامل من a إلى b نحصل على

$$p(x) [\varphi_1(x) \varphi_2'(x) - \varphi_1'(x) \varphi_2(x)] = p(a) [\varphi_1(a) \varphi_2'(a) - \varphi_1'(a) \varphi_2(a)]$$

(12) ثابت =

والتي تعرف بصيغة آبل (Abel).

نظرية (٥): المتجه الذاتي لنظام شتروم ليوفيل النظامي يكون وحيداً ما عدا معامل ثابت

البرهان: ليكن φ_1, φ_2 دالتان ذاتيتان مناظرتان لقيمة λ . ومن صيغة آبل (12) يكون لدينا

$$p(x) W(x, \varphi_1, \varphi_2) = \text{ثابت} , \quad p(x) > 0$$

وبالتالي إذا كان $W = 0$ عند نقطة في $[a, b]$ ، فإنه يجب أن يساوى للصفر عند كل $x \in [a, b]$. وحيث أن φ_1, φ_2 يحققان الشرط عن $x = a$ فنجد أن

$$a_1 \varphi_1(a) + b_2 \varphi_2(a) = 0$$

$$b_1 \varphi_2(a) + a_2 \varphi_2'(a) = 0$$

وحيث أن a_1, a_2 لا يساويان للصفر معاً، فيكون

$$\begin{vmatrix} \varphi_1(a) & \varphi_1'(a) \\ \varphi_2(a) & \varphi_2'(a) \end{vmatrix} = +W(a, \varphi_1, \varphi_2) = 0$$

لجميع فيه $x \in [a, b]$. وبالتالي فإن $W = 0$ لجميع $x \in [a, b]$ وهو شرط كاف للارتباط الخطي للدالتين φ_1, φ_2 . وعلى ذلك $\varphi_1(x)$ يختلف عن $\varphi_2(x)$ بعامل ثابت (أى ثابت $\varphi_1 / \varphi_2 =$).

تتص النظرية (٣) أن جميع القيم الذاتية لنظام شتورم ليوفيل النظامى تكون حقيقية. ولكنها لاتضمن وجود أى قيمة ذاتية. ويمكن اثبات أن نظام شتورم-ليوفيل النظامى المترافق ذاتيا له عدد غير منتهى من القيم الذاتية. وقبل اثبات نعطى المثال التالى

مثال (١): اعتبر نظام شتورم - ليوفيل

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(1) + hy'(1) = 0, \quad b > 0, \quad 0 \leq x \leq 1$$

الحل: نجد هنا أن $p = 1, q = 0, s = 1$ ويكون حل هذه المعادلة هو

$$\varphi(x) = A \cos \sqrt{\lambda}x + \beta \sin \sqrt{\lambda}x$$

وحيث أن $y(0) = 0 \Leftrightarrow A = 0$ فيكون لدينا

$$\varphi(x) = \beta \sin \sqrt{\lambda}x$$

وبتطبيق الشرط الثانى نجد أن

$$\sin \sqrt{\lambda} + h \sqrt{\lambda} \cos \sqrt{\lambda} = 0, \quad \beta \neq 0$$

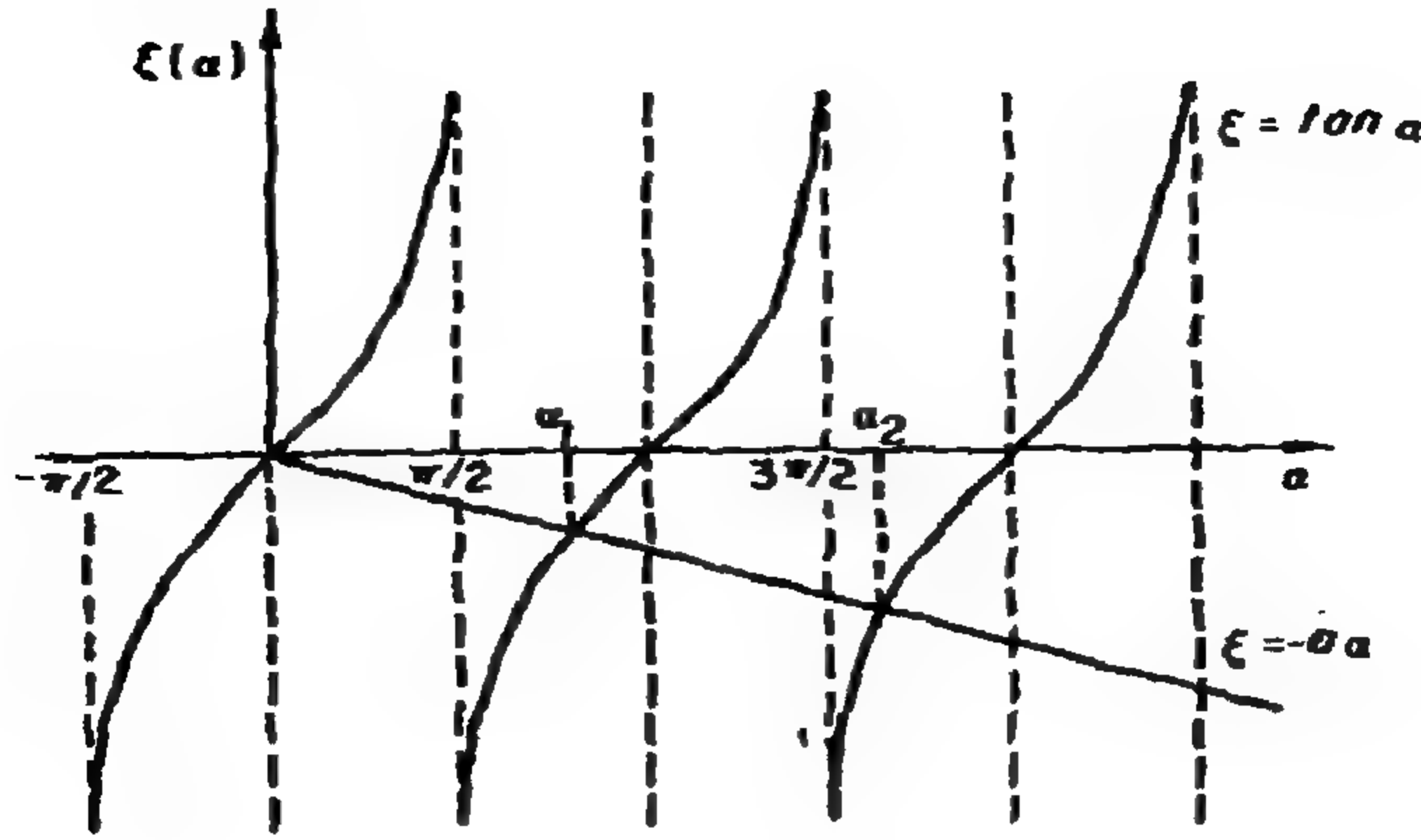
والذى يمكن كتابته على الصورة

$$\tan \sqrt{\lambda} = -h \sqrt{\lambda}$$

إذا أخذنا $\alpha = \sqrt{\lambda}$ فإن

$$\tan \alpha = -h \alpha$$

وهذه المعادلة ليس لها حل صريح. وبالتالي يمكن أن تحدد الشكل بيانيا برسم الدوال $\xi = \tan \alpha, \xi = -h \alpha$ مقابل α . كما فى الشكل. وتعطى الجذور بتقاطع المنحنيين وكما هو مبين بالشكل يوجد عدد غير منتهى من الجذور α_n لكل جذر α_n يوجد قيمة ذاتية $\lambda_n = \alpha_n^2$. ويوجد متتابعة من القيم الذاتية فى الرسم. ونقط تقاطع الدالتين تعطى القيم الذاتية $\lambda_1 < \lambda_2 < \lambda_3 < \dots$



وتكون المتجهات الذاتية المناظرة هي $\sin \sqrt{\lambda} n$.

نظرية (٦): يكون لنظام شتورم - ليوفيل المترافق متتابعة غير منتهية من القيم الذاتية الحقيقية

$$\lambda_0 < \lambda_1 < \lambda_2 < \dots < \dots$$

مع

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \lambda_n = \infty$$

ولكل n تكون الدالة الذاتية $\varphi_n(x)$ محددة بطريقة واحدة ولها n من الجذور في الفترة (a, b)

البرهان: بأخذ عددين حقيقيين مناسبين α, β في الفترة $[0, \pi)$ فيمكن أن نكتب (5) على الصورة

$$\cos \alpha y(a) - p(a) \sin \alpha y'(a) = 0 \quad (13)$$

$$\cos \beta y(b) - p(b) \sin \beta y'(b) = 0 \quad (14)$$

حيث α, β يمكن التعبير عنهما بدلالة a_1, a_2, b_1, b_2 ومن الواضح باستخدام تعويض بروفير (Prufer)

$$py' = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta$$

فيكون الشرط (13) مكافئاً إلى

$$\theta(a) = \alpha \quad (15)$$

ليكن $\phi(x, \lambda)$ حل معادلة شتورم-ليوفيل للنظامي (4). فإن دالة بروفر الطورية (Prüfer phase function) للحل $\theta(x, \lambda)$ التي تحقق $\theta(a, \lambda) = \alpha$ يمكن تعيينها.

ومن نظرية (2) فإن $\theta(x, \lambda)$ تكون دالة مطردة للتزايد في λ لقيمة x الثابتة، ومن المعادلة

$$\theta'(x) = \frac{1}{p(x)} \cos^2 \theta(x) + [q(x) + \lambda s(x)] \sin^2 \theta(x)$$

تري أن $\theta'(x) > 0$ عندما $\theta = 0 \pmod{\pi}$. وحيث $\theta(a) = \alpha > 0$ فيجب أن يكون لدينا $\theta(x, \lambda) \geq 0$. وبالتالي إذا كان x_n ترمز إلى موقع الصفر النوني للحل $\phi(x, \lambda)$ على (a, b) فإن $\theta(x_n, \lambda) = n\pi$ ، $n = 0, 1, 2, \dots$ وحيث أن $\theta(a, \lambda) = \alpha < \pi$ فإن الصفر الأول للحل $\phi(x, \lambda)$ في (a, b) يحدث عند $\theta = \pi$ والصفر النوني عند $\theta = n\pi$. وحيث أن $\theta(x_n, \lambda)$ دالة متصلة في $x_n(\lambda)$ ، λ فيكون لدينا

$$\frac{\partial \theta}{\partial x_n} \frac{dx_n}{d\lambda} + \frac{\partial \theta}{\partial \lambda} = 0 \quad (16)$$

وحيث أن $\frac{\partial \theta}{\partial \lambda} \geq 0$ ، $\frac{\partial \theta}{\partial x_n} > 0$ عندما $\theta = 0 \pmod{\pi}$. فنجد من (16) أن $x_n(\lambda)$ دالة متصلة مطردة للتناقص في λ .

ولاثبات أن $\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \theta(x, \lambda) = \infty$ ، ليكن P, Q, S ثوابت بحيث $p(x) \leq P, q(x) \geq Q, s(x) \geq S > 0$ فإن للمعادلة

$$\frac{d}{dx} \left(P \frac{dy}{dx} \right) + (Q + \lambda S) y = 0$$

مع $(Q + \lambda S) > 0$ لها الحل

$$\bar{\phi}(x) = \sin Kx$$

حيث $K^2 = (Q + \lambda S)/P$. والأصفار المتتالية موزعة في مسافة بعدها $\pi[(Q + \lambda S)/P]^{1/2}$ فيما بينهم. وبالتالي نؤول إلى الصفر عندما $\lambda \rightarrow \infty$. ومن

نظرية شتورم للمقارنة، فيكون للحل $\varphi(x)$ صفر بين أى صفرين متتاليين للحل $\bar{\varphi}(x)$. ونعرف أن $\bar{\varphi}$ لها n من الأصفار على (a, b) عندما تكون λ كبيرة بدرجة كافية. ومن ذلك يلي أن $\varphi(x)$ يجب أن يكون لها n من الأصفار على (a, b) . وعلى ذلك $\theta(x, \lambda) = n\pi$ لقيم λ الكبيرة. ومن الواضح أن $\theta(x, \lambda)$ تقترب من ∞ عندما $\lambda \rightarrow \infty$.

لإثبات أن $\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \theta(x, \lambda) = 0$. نختار عددين ξ, δ بحيث أن $\alpha < \xi < \pi$, $0 < \delta < \pi$. ويكون ميل القطعة المستقيمة في المستوى $\theta - x$ الذى يصل (a, ξ) , (c, δ) حيث $c \in (a, b)$ هو $\frac{(\delta - \xi)}{(c - a)}$. نختار $\lambda < \Lambda$ لبعض Λ بحيث أن

$$\theta' = \frac{\cos^2 \theta}{p(x)} + (q(x) + \lambda s(x)) \sin^2 \theta < \frac{\delta - \xi}{(c - a)}.$$

لجميع (x, θ) على هذه القطعة المستقيمة. ويمكن عمل ذلك باختيار λ سالبة بدرجة كبيرة جداً (sufficiently large negative). وبذلك ننتهى إلى أن $\theta(c, \lambda) < \delta$ لقيم $(-\lambda)$ الكبيرة جداً. وحيث أن $\theta(c, \lambda) > 0$ فيجب أن يكون لدينا $|\theta(c, \lambda)| < \delta$. وحيث أن c, δ اختياريان فيلبي ذلك أن

$$\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \theta(x, \lambda) = 0$$

وترى مما ذكرنا سالفاً أن $\theta(b, \lambda) \rightarrow 0$ عندما $\theta \rightarrow -\infty$. وحيث أن $\beta > 0$, $\theta(b, \lambda)$ دالة تزايدية فى λ وبالتالي يوجد λ_0 بحيث $\theta(b, \lambda_0) = \beta + n\pi$. وتعطى الدالة الذاتية المناظرة للقيمة الذاتية λ_n بالعلاقة

$$\phi_n(x) = r(x) \sin \theta(x, \lambda_n)$$

ومن نظرية الوحودية أى حلين لمعادلة شتورم ليوفيل النظامى ويحققان نفس الشروط يكونا غير مستقلين خطياً. وبالتالي يتم تحديد الدالة الذاتية $\phi_n(x)$ بطريقة واحدة بفارق ثابت.

لما لنظام شتورم ليوفيل الدورى سوف تسرد النظرية التالية بدون برهان.

نظرية (٧): القيم الذاتية لنظام شتورم ليوفيل النظامى تكون متتابعة

$$-\infty < \dots < \lambda_0 < \lambda_1 \leq \lambda_2 < \lambda_3 \leq \lambda_4 < \dots$$

فإنه يوجد دالة ذاتية وحيدة φ_0 للقيم الذاتية λ_0 . وإذا كان $\lambda_{2j+1} < \lambda_{2j+2}$, $j \geq 0$ فإنه توجد دالتان ذاتيتان وحيدتان φ_{2j+1} ، φ_{2j+2} . وإذا كان $\lambda_{2j+1} = \lambda_{2j+2}$ فإنه يوجد دالتان ذاتيتان مستقلان خطياً φ_{2j+1} ، φ_{2j+2} .

٢٣-٣ مفكوك الدالة الذاتية Eigenfunction expansion

تعريف: يقال أن الدالة الحقيقية بأنها قابلة للتكامل تحت التربيع

(square-integrable) بالنسبة إلى دالة الوزن $\rho(x) > 0$ إذا كان على I

$$\int_I \phi^2(x) \rho(x) dx < +\infty \quad (1)$$

ونتيجة سريعة لهذا التعريف هو متباينة شفارتز (Schwarz)

$$\left| \int_I \phi(x) \psi(x) \rho(x) dx \right|^2 \leq \int_I \phi^2(x) \rho(x) dx \int_I \psi^2(x) \rho(x) dx \quad (2)$$

لتكن $\{\phi_n(x)\}$ ، لعدد صحيح n ، فئة متعامدة من دوال قابلية التكامل تحت التربيع مع دالة الوزن الموجبة $\rho(x)$ على I . ليكن $f(x)$ دالة معطاة ويمكن تمثيلها بمتسلسلة تقاربية بانتظام على الصورة

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n \phi_n(x) \quad (3)$$

حيث c_n ثوابت. بضرب طرفي (3) في $\phi_n(x) \rho(x)$ والتكامل حداً بحد على I (شرط التقارب المنتظم للمتسلسلة يكون ضرورياً هنا) فنحصل على

$$\int_I f(x) \phi_n(x) \rho(x) dx = \sum_{n=1}^{\infty} \int_I c_n \phi_n(x) \phi_n(x) \rho(x) dx$$

وبالتالي

$$\int_I f(x) \phi_n(x) \rho(x) dx = c_n \int_I \phi_n^2(x) \rho(x) dx$$

وعلى ذلك

$$c_n = \int_I (f \varphi_n \rho dx) / \left(\int_I \varphi_n^2 \rho dx \right) \quad (4)$$

وبالتالى تكون قد برهنا النظرية التالية.

نظرية (١): إذا مثلنا $f(x)$ بمتسلسلة متقاربة بانتظام على الصورة

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n \varphi_n(x)$$

على الفترة I ، حيث φ_n فئة من الدوال المتعامدة قابلة للتكامل تحت التربيع بالنسبة لدالة الوزن الموجبة $\rho(x)$ فإن c_n تعطى بالعلاقة (4).

مثال (١): كثيرات حدود ليجنر $p_n(x)$ تكون متعامدة بالنسبة لدالة الوزن $\rho(x)=1$ على $(-1, 1)$. إذا افترضنا أن $f(x)$ يمكن تمثيلها بمتسلسلة فوريير-ليجنر

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n p_n(x)$$

حيث c_n تعطى بالعلاقة

$$\begin{aligned} c_n &= \int_{-1}^1 f(x) p_n(x) dx / \int_{-1}^1 p_n^2(x) dx \\ &= \frac{2n+1}{2} \int_{-1}^1 f(x) p_n(x) dx \end{aligned}$$

فى المناقشة السابقة افترضنا أن الدالة $f(x)$ يتم التعبير عنها بمتسلسلة تقارب بانتظام.

مثال (٢): أوجد مفكوك الدالة $f(x) = \pi x - x^2$ على $0 \leq x \leq \pi$ فى صورة متسلسلة نوال $\{\varphi_n\}$ متعامدة وتتارب بانتظام لنظام شتورم-ليوفيل

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(\pi) = 0$$

وناقش تقارب المفكوك.

الحل: ايكُن لدينا المتسلسلة $\sum_{n=1}^{\infty} c_n \varphi_n(x)$ ، $n = 1, 2, \dots$

وتعرف أن الدوال الذاتية المتعامدة للمسألة المعطاة هي

$$\varphi_n(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin nx, \quad 0 \leq x \leq \pi, \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

وتعرف أن

$$c_n = \int_0^\pi f(x) \varphi_n(x) \rho(x) dx / \int_0^\pi [\pi \sqrt{\frac{2}{\pi}} (\sin nx)]^2 dx$$

$$= \int_0^\pi f(x) \varphi_n(x) \rho(x) dx, \rho = 1$$

$$= \int_0^\pi (\pi x - x^2) \left(\sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin x \right) (1) dx$$

$$= \sqrt{\frac{2}{\pi}} \left[\pi \int_0^\pi x \sin nx - \int_0^\pi x^2 \sin nx dx \right]$$

$$= \sqrt{\frac{2}{\pi}} \left(-\frac{\pi^2}{n} \cos n\pi \right) - \left(\frac{2}{n^3} \cos n\pi - \frac{\pi^2}{n} \cos n\pi - \frac{2}{n^3} \right)$$

$$= \sqrt{\frac{2}{\pi}} \frac{2}{n^3} (1 - \cos n\pi) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{\pi}} \frac{4}{n^3}, & n \text{ فردى} \\ 0, & n \text{ زوجى} \end{cases}$$

وتكون المتسلسلة هي

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{8}{\pi n^3} \sin nx \quad \text{أو} \quad \frac{8}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\sin(2n-1)x}{(2n-1)^3}$$

ونكتب

$$\pi x - x^2 = \frac{8}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\sin(2n-1)x}{(2n-1)^3} = \frac{8}{\pi} \left[\frac{\sin x}{1^3} + \frac{\sin 3x}{3^3} + \frac{\sin 5x}{5^3} + \dots \right]. \quad (A)$$

نلاحظ أنه إذا كان $\varphi_1(0) = 0 \Leftrightarrow f(0) = 0$ وكذلك

$$f(\pi) = 0 \iff \varphi_1(\pi) = 0$$

حيث

$$\varphi_1(0) = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin 0 = 0 \quad , \quad f(0) = 0$$

$$\varphi_2(\pi) = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin \pi = 0 \quad , \quad f(\pi) = \pi^2 - \pi^2 = 0$$

وبذلك ترى أن جميع الشروط متحققة فنحصل على المفكوك (A).

تمارين

أ - اوجد القيم الذاتية والدوال الذاتية

$$(1) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

$$(2) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(\pi) = 0$$

$$(3) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad y(0) - y'(0) = 0, \quad y(\pi) - y'(\pi) = 0$$

$$(4) \frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x} y = 0, \quad y(1) = 0, \quad y(e^\pi) = 0$$

$$(5) \frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x} y = 0, \quad y(1) = 0, \quad y'(e^\pi) = 0$$

$$(6) \frac{d}{dx} \left((x^2 + 1) \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x^2 + 1} x = 0, \quad y(0) = y(1) = 0$$

$$(7) \frac{d}{dx} \left(\left(\frac{1}{3x^2 + 1} \right) \frac{dy}{dx} \right) + (3x^2 + 1)y = 0, \quad y(0) = y(\pi) = 0$$

(تنويه استخدم $t = x^3 + x$).

ب - اثبت أن الدوال الذاتية لمسائل شتورم-ليوفيل تكون متعامدة:

$$(1) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

$$(2) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(L) = 0, \quad L > 0$$

$$(3) \frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x} y = 0, \quad y(1) = 0, \quad y'(e^{2\pi}) = 0$$

جـ- اعتبر فئة الدوال $\{\phi_n\}$ حيث

$$\phi_1(x) = \frac{1}{x}, \quad \phi_{n+1}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cos nx, \quad 0 \leq x \leq \pi$$

اثبت أن $\{\phi_n\}$ متعامدة بالنسبة لدالة الوزن $\rho=1$ على $[0, \pi]$.

د - اوجد مفكوك الدالة f في دوال ذاتية متعامدة $\{\phi_n\}$ له دالة الوزن $\rho=1$ ولنظام شتورم-ليوفيل المعطى بالتالى

$$(1) \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda y = 0, \quad f = x, \quad y(0) = y(\pi) = 0, \quad 0 \leq x \leq \pi$$

$$(2) \frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x} y = 0, \quad f = 1, \quad y(1) = y(e^\pi) = 0, \quad 1 \leq x \leq e^\pi$$

$$(3) \frac{d}{dx} \left(x \frac{dy}{dx} \right) + \frac{\lambda}{x} y = 0, \quad f = \ln x, \quad y(1) = 0, \quad y/e^{2\pi} = 0, \quad 1 \leq x \leq e^{2\pi}$$

هـ- إذا كان ϕ_1, ϕ_2 حلين مستقلين خطيا لنظام شتورم-ليوفيل

$$\frac{d}{dx} [p(x)y'] + [q(x) + \lambda s(x)]y = 0$$

$$a_1 y(a) + a_2 y(b) + a_3 y'(a) + a_4 y'(b) = 0$$

$$b_1 y(a) + b_2 y(b) + b_3 y'(a) + b_4 y'(b) = 0$$

اثبت أنهما متعامدان بالنسبة لدالة الوزن s على $[a, b]$.

و - اوجد القيمة الذاتية والدوال الذاتية لنظام شتورم-ليوفيل

$$(1) x^2 y'' + 3xy' + \lambda y = 0, \quad y(1) = y(e) = 0, \quad 1 \leq x \leq e$$

$$(2) \frac{d}{dx} [(2+x)^2 y'] + \lambda y = 0, \quad y(-1) = y(1) = 0, \quad -1 \leq x \leq 1$$

(3)

$$(1+x^2)y'' + 2(1+x)y' + 3\lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(1) = 0, \quad 0 \leq x \leq 1$$

ز - أوجد مفكوك الدالة $f(x) = \sin x$ ، $0 \leq x \leq \pi$ بدلالة الدوال الذاتية لنظام شتورم-ليوفيل

$$y'' + \lambda y = 0 , \quad y(0) = 0 , \quad y(\pi) + y'(\pi) = 0$$

ح- أوجد مفكوك $f(x) = x$ ، $0 \leq x \leq \pi$ في متسلسلة الدوال الذاتية لنظام شتورم-ليوفيل

$$y'' + \lambda y = 0 , \quad y'(0) = 0 , \quad y'(\pi) = 0$$

الباب الرابع والعشرون

كثيرات حدود ليجندر

Legendre Polynomials

٢٤-١ تعريف: تسمى المعادلة التفاضلية التي على الصورة

$$(1-x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y = 0 \quad (1)$$

بمعادلة ليجندر، حيث n عدد صحيح موجب.

٢٤-٢ حل معادلة ليجندر:

ويمكن إيجاد حل معادلة ليجندر في متسلسلة قوى تنازلية في قوى x . باستخدام طريقة فروبنيوس فنحصل على الحلين

$$y = a \left\{ x^n - \frac{n(n-1)}{2(2n-1)} x^{n-2} + \frac{n(n-1)(n-2)(n-3)}{2.4(2n-1)(2n-3)} x^{n-4} + \dots \right\}, \quad (2)$$

$$y = b \left\{ x^{-n-1} + \frac{(n-1)(n-2)}{2(2n+3)} x^{-n-2} + \frac{(n-1)(n+2)(n+3)(n+4)}{2.4(2n+3)(2n+5)} x^{-n-3} + \dots \right\} \quad (3)$$

فإذا وضعنا $a = [1.3....(2n-1)]/n!$ فإننا نرمز للحل (2) بالرمز $P_n(x)$ ويسمى بدالة ليجندر من النوع الأول لو كثيرة حدود ليجندر من درجة n أما إذا وضعنا $b = n/1.3.5....(2n-1)$ فإن الحل (3) نرمز له بالرمز Q_n ويسمى دالة ليجندر من النوع الثاني وحيث أن n عدد صحيح موجب فإنها تكون متسلسلة غير منتهية وبالتالي $Q_n(x)$ ليست كثيرة حدود. وعلى ذلك يكون $P_n(x)$ و $Q_n(x)$ حلين مستقلين خطياً للمعادلة (1). وبالتالي يكون الحل العام للمعادلة (1) هو

$$y = AP_n(x) + BQ_n(x) \quad (4)$$

حيث A, B ثابتان إختياريان.

ملحوظة: سنكتب P_n بدلا من $P_n(x)$ ، P'_n بدلا من $\frac{dP_n}{dx}$ إذا لم يفتح للتباس.

٢- صورة أخرى كثيرة الحدود $P_n(x)$

تعرف كثيرة حدود ليجنر من درجة n بالتالي

$$P_n(x) = \frac{1.3.5...(2n-1)}{n!} \left[x^n - \frac{n(n-1)}{2(2n-1)} x^{n-2} + \frac{n(n-1)(n-2)(n-3)}{2.4(2n-1)(2n-3)} x^{n-4} + \dots \right] \quad (1)$$

والآن سنكتب (1) في صورة مختصرة. الحد العام في كثيرة الحدود (1) يعطى بالعلاقة

$$\frac{1.3.5...(2n-1)}{n!} (-1)^r \frac{n(n-1)...(n-2r+1)}{2.4...2r(2n-1)(2n-3)...(2n-2r+1)} x^{n-2r} \quad (2)$$

ولكن

$$\begin{aligned} 1.3.5...(2n-1) &= \frac{1.2.3.4.5...(2n-1)2n}{2.4.6...2n} = \frac{(2n)!}{(2.1)(2.2)....(2-n)} \\ &= \frac{(2n)!}{2^n.1.2.3...n} = \frac{(2n)!}{2^n n!} \end{aligned} \quad (3)$$

وليسا

$$\begin{aligned} n(n-1)...(n-2r+1) &= \\ &= \frac{n(n-1)...(n-2r+1)(n-2r-1)...3.2.1}{(n-2r)(n-2r-1)...3.2.1} = \frac{n!}{(n-2r)!} \end{aligned} \quad (4)$$

وكذلك

$$2.4.6...2r = (2.1)(2.2)(2.3)...(2.r) = 2^r r! \quad (5)$$

ولخيرا

$$\begin{aligned}
(2n-1)(2n-3)\dots(2n-r+1) &= \\
&= \frac{(2n)(2n-1)(2n-2)\dots(2n-3)\dots(2n-2r+2)(2n-2r+1)}{(2n)(2n-2)(2n-4)\dots(2n-2r+2)} \cdot \frac{(2n-2r)!}{(2n-2r)!} \\
&= \frac{(2n)(2n-1)(2n-2)\dots(2n-2r+1)(2n-2r)(2n-2r+1)\dots3.2.1}{2n.2(n-1)2(n-2)\dots2(n-r+1)\dots(2n-2r)!} \\
&= \frac{(2n)!}{2^n n(n-1)(n-2)\dots(n-r+1)(2n-2r)!} \\
&= \frac{(2n)!}{2^n (2n-2r)!} \cdot \frac{(n-r)(n-r-1)\dots3.2.1}{n(n-1)(n-2)\dots(n-r+1)(n-r)(n-r-1)3.2.1} \\
&= \frac{(2n)!}{2^n (2n-2r)!} \cdot \frac{(n-r)!}{n!} \quad (6)
\end{aligned}$$

وباستخدام (3)، (4)، (5)، (6) فإن الحد العام في (2) يؤول إلى

$$= \frac{(2n)!}{2^n n!} (-1)^r \frac{n!}{(n-2r)!} \times \frac{1}{2^r r!} \times \frac{2^n (2n-2r)! n!}{(2n)!(n-r)!} x^{n-2r}$$

أى

$$= (-1)^r \frac{(2n-2r)!}{2^n r!(n-r)!(n-2r)!} x^{n-2r} \quad (7)$$

وبالتالى فإن (1) كثيرة حدود من درجة n ، r يجب اختيارها بحيث

$$(n-2r \geq 0 \quad \text{i.e} \quad r \leq n/2$$

إذا كانت n زوجية، فإن r تتراوح من 0 إلى $\frac{n}{2}$ بينما

إذا كانت n فردية، فإن r تتراوح من 0 إلى $\frac{1}{2}(n-1)$ وعلى

$$[\frac{1}{2}n] = \begin{cases} n/2 & , \text{ زوجية } n \\ (n-1)/2 & , \text{ فردية } n \end{cases}$$

وبذلك تأخذ المعادلة (1) الصورة

$$P_n(x) = \sum_{r=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} (-1)^r \frac{(2n-2r)!}{2^n r!(n-r)!(n-2r)!} x^{n-2r} \quad (8)$$

وهي كثيرة حدود ليجنדר (أو دالة ليجنדר) من درجة n من النوع الأول. أما كثيرة حدود ليجنדר من النوع الثاني هي

$$Q_n(x) = \frac{n!}{1.3...(2n+1)} \left[x^{-(n+1)} + \frac{(n+1)(n+2)}{2(2n+3)} x^{-(n+3)} + \frac{(n+1)(n+2)(n+3)(n+4)}{2.4(2n+3)(2n+5)} x^{-(n+5)} + \dots \right] \quad (9)$$

ولانتعرض لدراستها في هذا الكتاب.

٢٤-٣ تعيين بعض كثيرات حدود ليجنדר:

بوضع $n = 0, 1, 2, 3, 4, \dots$ في (8) نحصل على

$$P_0(x) = \frac{1}{0!} x^0 = 1, \quad P_1(x) = \frac{1}{1!} x^1 = x$$

$$P_2(x) = \frac{1.3}{2!} \left[x^2 - \frac{2.1}{2.3} x^0 \right] = \frac{1}{2} (3x^2 - 1)$$

$$P_3(x) = \frac{1.3.5}{3!} \left[x^3 - \frac{3.2}{2.5} x^1 \right] = \frac{1}{2} (5x^3 - 3x)$$

$$P_4(x) = \frac{1.3.5.7}{4!} \left[x^4 - \frac{4.3}{2.7} x^2 + \frac{4.3.2.1}{2.4.7.5} x^0 \right] = \frac{1}{8} (35x^4 - 30x^2 + 3)$$

وهكذا.

مثال: عبر عن $2 - 3x + 4x^2$ بدلالة كثيرة حدود ليجنדר

الحل: نعرف أن

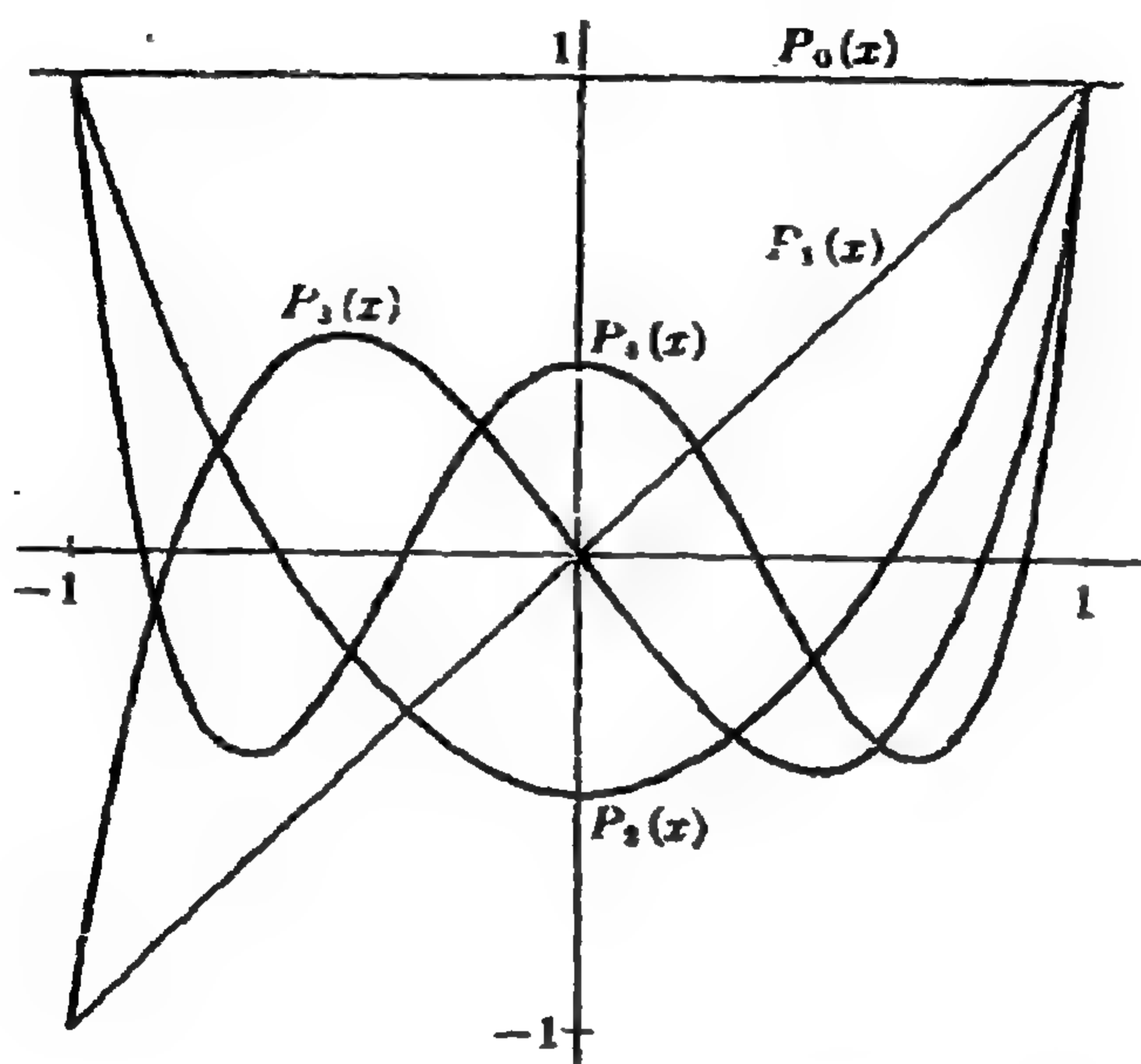
$$1 = P_0(x), \quad x = P_1(x), \quad \frac{3x^2 - 1}{2} = P_2(x) \Rightarrow x^2 = \frac{2P_2 + 1}{3}$$

وعلى ذلك يكون

$$2 - 3x + 4x^2 = 2P_0 - 3P_1 + \frac{4}{3}(2P_2 + 1)$$

$$= 2P_0 - 3P_1 + \frac{8}{3}P_2 + \frac{4}{3}P_0$$

$$= \frac{10}{3}P_0 - 3P_1 + \frac{8}{3}P_2$$



ملحوظة: أشكال P_n مبينة بالشكل

٤-٢٤ الدالة المولدة لكثيرة حدود ليجنדר:

تعريف (١): تسمى الدالة $(1 - 2xz + z^2)^{-1/2}$ بالدالة المولدة (generating) لكثيرة حدود ليجنדר

نظرية (١): تحقق الدالة المولدة العلاقة

$$(1 - 2xz + z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x), \quad |x| < 1, \quad |z| < 1$$

البرهان: حيث أن $|z| < 1$ ، $|x| \leq 1$ فيكون لدينا

$$[1 - 2xz + z^2]^{-1/2} = [1 - z(2x - z)]^{-1/2}$$

$$= 1 + \frac{1}{2}z(2x - z) + \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{4}z^2(2x - z)^2 + \dots$$

$$+ \frac{1.3...(2n-3)}{2.4...(2n-2)}z^{n-1}(2x - z)^{n-1} + \frac{1.3...(2n-1)}{2.4...(2n)}z^n(2x - z)^n \quad (1)$$

ويكون معامل z^n في $\frac{1.3...(2n-3)}{2.4...(2n-2)}z^n(2x - z)^n$ يساوي

$$= \frac{1.3...(2n-1)}{2.4.6...(2n)}(2x)^n = \frac{1.3.5...(2n-1)2^n x^n}{(2.1)(2.2)(2.3)...(2n)}$$

$$= \frac{1.3.5...(2n-1)}{2^n n!}2^n x^n = \frac{1.3.5...(2n-1)}{n!}x^n \quad (2)$$

وأيضا معامل z^n في $\frac{1.3...(2n-3)}{2.4...(2n-2)}z^{n-1}(2x - z)^{n-1}$ يساوي

$$= \frac{1.3...(2n-3)}{(2.1)(2.2)...2(n.1)}\{-(n-1)(2x)^{n-2}\}$$

$$= \frac{1.3...(2n-3)}{2^{n-1}.1.2.3...(n-1)} \cdot \frac{(2n-1)}{n} \cdot \frac{n}{2n-1}[(n-1).2^{n-2}x^{n-2}]$$

(وبالضرب والقسمة على $(2n-1)/n$)

$$= \frac{1.3...(2n-1)}{n!} \cdot \frac{n(n-1)}{2(2n-1)}x^{n-2} \quad (3)$$

وباستخدام (2) ، (3) نرى أن معامل z^n في مفكوك $(1 - 2xz + z^2)^{-1/2}$ يعطى

$$\frac{1.3...(2n-1)}{n!} \left[x^n - \frac{n(n-1)}{2(2n-1)}x^{n-2} + \frac{n(n-1)(n-2)(n-3)}{2.4.(2n-1)(2n-3)}x^{n-4} + \dots \right] = P_n(x)$$

(من تعريف كثيرة حدود ليجندر)

نلاحظ أن P_1, P_2, \dots هي معاملات z, z^2, \dots في مفكوك $(1-2xz+z^2)^{-1/2}$. ويمكن أن نكتب

$$(1-2xz+z^2)^{-1/2} = 1 + zP_1 + z^2P_2 + \dots + z^nP_n(x) + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x)$$

مثال (1): أثبت أن

$$1 + \frac{1}{2}P_1(\cos \theta) + \frac{1}{3}P_2(\cos \theta) + \dots = \ln \left[\left(1 + \sin \frac{\theta}{2} \right) / \sin \frac{\theta}{2} \right]$$

الحل: من الدالة المولدة، نجد أن

$$\sum z^n P_n(x) = (1-2xz+z^2)^{-1/2} \quad (1)$$

وبتكامل (1) من 0 إلى 1، نجد أن

$$\sum_{n=0}^{\infty} \int_0^1 z^n P_n(x) dz = \int_0^1 \frac{dz}{\sqrt{1-2xz+z^2}} \quad (2)$$

بالحل $\cos \theta$ بدلاً من x في طرفي (2) نحصل على

$$\sum_{n=0}^{\infty} P_n(\cos \theta) \int_0^1 z^n dz = \int_0^1 \frac{dz}{\sqrt{1-2z \cos \theta + z^2}}$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} P_n(\cos \theta) \left[\frac{z^{n+1}}{n+1} \right]_0^1 = \int_0^1 \frac{dz}{\sqrt{[(z - \cos \theta)^2 + \sin^2 \theta]}}$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{P_n(\cos \theta)}{n+1} = \left[\ln \{ (z - \cos \theta) + \sqrt{[(z - \cos \theta)^2 + \sin^2 \theta]} \} \right]_0^1$$

$$= \ln \{ (1 - \cos \theta) + \sqrt{(1 - \cos \theta)^2 + \sin^2 \theta} \} - \ln(1 - \cos \theta)$$

$$= \ln \{ (1 - \cos \theta) + \sqrt{2(1 - \cos \theta)} \} - \ln(1 - \cos \theta)$$

$$= \ln \frac{(1 - \cos \theta) + \sqrt{2} \sqrt{1 - \cos \theta}}{1 - \cos \theta}$$

$$\begin{aligned}
&= \ln \frac{\sqrt{1-\cos \theta} \cdot \sqrt{1-\cos \theta} + \sqrt{2} \sqrt{1-\cos \theta}}{\sqrt{1-\cos \theta} \sqrt{1-\cos \theta}} \\
&= \ln \frac{\sqrt{1-\cos \theta} + \sqrt{2}}{\sqrt{1-\cos \theta}} = \ln \left(\frac{\sqrt{2 \sin^2 \frac{\theta}{2}} + \sqrt{2}}{\sqrt{2 \sin^2 \frac{\theta}{2}}} \right) \\
&= \ln \left(1 + \sin \frac{\theta}{2} / \sin \frac{\theta}{2} \right)
\end{aligned}$$

وعلى ذلك

$$P_0(\cos \theta) + \frac{1}{2} P_1(\cos \theta) + \frac{1}{3} P_2(\cos \theta) + \dots = \ln \frac{1 + \sin \theta / 2}{\sin \theta / 2}$$

أى

$$1 + \frac{1}{2} P_1(\cos \theta) + \frac{1}{3} P_2(\cos \theta) + \dots = \ln \frac{1 + \sin \theta / 2}{\sin \theta / 2}$$

(حيث $P_0(\cos \theta) = 1$)

مثال (٢): أثبت أن

$$(i) \quad P_n(1) = 1,$$

$$(ii) \quad P_n(-1) = (-1)^n$$

$$(iii) \quad P'_n(1) = \frac{1}{2} n(n+1),$$

$$(iv) \quad P'_n(-1) = (-1)^{n-1} \frac{1}{2} n(n+1)$$

$$(v) \quad P_n(-x) = (-1)^n P_n(x)$$

ثم استنتج أن $P_n(-1) = (-1)^n$

الحل: لدينا الدالة للمولدة

$$(1 - 2xz + z^2)^{-1/2} = \sum z^n P_n(x), \quad |z| < 1, \quad |z| \leq 1 \quad (1)$$

(i) بوضع $x = 1$ فى (1) يكون لدينا

$$(1-2z+z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(1) \Rightarrow (1-z)^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(1)$$

وحيث أن $|z| < 1$ وباستخدام نظرية ذات الحدين نجد أن

$$1+z+z^2+\dots = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(1) \quad (2)$$

وبمساواة معامل z^n على الطرفين نجد أن

$$P_n(1) = 1$$

(ii) بوضع $x = -1$ في (1) نحصل على

$$(1+2z+z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(-1) \Rightarrow (1+z)^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(-1)$$

$$1-z+z^2-z^3+(-1)^n z^n + \dots = \sum z^n P_n(-1) \quad (3)$$

وبمساواة معامل z^n في الطرفين نجد أن

$$P_n(-1) = (-1)^n$$

(iii) حيث أن $P_n(x)$ تحقق معادلة ليجنر فإن

$$(1-x^2)P_n'' - 2xP_n' + n(n+1)P_n = 0 \quad (4)$$

بوضع $x = 1$ في (4) واستخدام $P_n(1) = 1$ نحصل على

$$0 - 2P_n'(1) + n(n+1) = 0 \Rightarrow P_n' = \frac{1}{2}n(n+1)$$

(iv) بوضع $x = -1$ في (4) نحصل على

$$0 + 2P_n'(-1) + n(n+1)(-1)^n \Rightarrow P_n'(-1) = -(-1)^n \frac{1}{2}n(n+1)$$

وذلك باستخدام $P_n(-1) = (-1)^n$ أي

$$P'_n(-1) = (-1)^{n-1} \frac{1}{2} n(n+1) , \quad (-(-1)^n = -(-1)^{n-1}(-1) = (-1)^{n-1} \quad \text{حيث}$$

(v) بوضع x بدلا من x في (1) نحصل على

$$(1+2xz+z^2)^{-1/2} = \sum z^n P_n(x) \quad (5)$$

وكنك وضع $-z$ بدلا من z في (1) نحصل على

$$(1+2xz+z)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} (-z)^n P_n(x) \quad (6)$$

ومن (5)، (6) نجد أن

$$\sum z^n P_n(-x) = \sum (-1)^n z^n P_n(x) \quad (7)$$

وبمساواة معامل z^n في الطرفين نجد أن

$$P_n(-x) = (-1)^n P_n(x) \quad (8)$$

الاستنتاج: بوضع 1 بدلا من x في (8) ونلاحظ أن $P_n(1)=1$ نحصل على

$$P_n(-1) = (-1)^n$$

ملحوظة: عندما تكون n فردية فإن $(-1)^n = -1$ وبالتالي تصبح (8) $P_n(-x) = -P_n(x)$ وبذلك تكون $P_n(x)$ دالة فردية في x عندما تكون n فردية. وبالمثل $P_n(x)$ تكون دالة زوجية في x عندما تكون n زوجية.

مثال (٣): اثبت أن

$$(i) P_{2n+1}(0) = 0 , \quad (ii) P_{2m}(0) = (-1)^m \frac{(2m)!}{2^{2m} (m!)^2}$$

$$(iii) P_n(0) = 0 , \quad \text{إذا كانت } n \text{ فردية}$$

$$(iv) P_n(0) = \frac{(-1)^{n/2} n!}{2^n \{(n/2)!\}^2} , \quad \text{إذا كان } n \text{ زوجية}$$

الحل: لدينا

$$\sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x) = (1 - 2xz + z^2)^{-1/2}, \quad |z| < 1, \quad |x| < 1 \quad (1)$$

بوضع $x = 0$ في (1) نجد أن

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(0) &= (1 + z^2)^{-1/2} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\left(-\frac{1}{2}\right)\left(-\frac{1}{2}-1\right)\dots\left(-\frac{1}{2}-n+1\right)}{n!} (z^2)^n \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{1.3.5\dots(2n-1)}{2^n n!} z^{2n} \end{aligned} \quad (2)$$

(i) نلاحظ أن الطرف الأيمن في (2) يتكون من أس زوجي للمتغير z .
بمساواة معاملات z^{2m-1} في طرفي (2) نجد أن

$$P_{2m+1}(0) = 0 \quad (3)$$

(ii) بمساواة معامل z^{2m} في طرفي (2) نجد أن

$$\begin{aligned} P_{2m}(0) &= (-1)^m \frac{1.3.5\dots(2m-1)}{2^m m!} = (-1)^m \frac{1.3.3.4\dots(2m-1)(2m)}{2^m m! 2.4.6\dots(2m)} \\ &= (-1)^m \frac{(2m)!}{2^m m! (2.1)(2.2)\dots(2m)} = \\ &= (-1)^m \frac{(2m)!}{2^m m!} \cdot \frac{1}{2^m m!} = (-1)^m \frac{(2m)!}{2^{2m} (m!)^2} \end{aligned} \quad (4)$$

(iii) كما عملنا في الجزء (i) هنا $2m + 1 = n$ فردية. وبالتالي فإن من (3) يكون $P_n(0) = 0$ حيث n فردية.

(iv) نجرى نفس الشيء كما في (ii) حتى (4). هنا $2m = n$ زوجية وبالتالي $m = n/2$. بوضع $m = n/2$ في (4) فيكون لدينا

$$P_n(0) = (-1)^{n/2} \frac{n!}{2^n \{(n/2)!\}^2}$$

مثال (٤): لثبت أن

$$P_n\left(-\frac{1}{2}\right) = P_0\left(-\frac{1}{2}\right)P_{2n}\left(\frac{1}{2}\right) + P_1\left(-\frac{1}{2}\right)P_{2n-1}\left(\frac{1}{2}\right) + P_{2n}\left(-\frac{1}{2}\right)P_0\left(\frac{1}{2}\right) \quad (1)$$

الحل: يوضع $x = -\frac{1}{2}$ ، $x = \frac{1}{2}$ فى الدالة للمولدة نجد أن

$$(1-z+z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n\left(\frac{1}{2}\right) \quad (2)$$

$$(1+z+z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n\left(-\frac{1}{2}\right) \quad (3)$$

بوضع z^2 بدلا من z فى (3) نحصل على

$$(1+z^2+z^4)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^{2n} P_n\left(-\frac{1}{2}\right) \quad (4)$$

ولكن

$$1+z^2+z^4 = (1+z^2)^2 - z^2 = (1+z^2+z)(1+z^2-z)$$

$$(1+z^2+z^4)^{-1/2} = (1+z+z^2)^{-1/2} (1-z+z^2)^{-1/2}$$

أى

$$\sum_{n=0}^{\infty} z^{2n} P_n\left(-\frac{1}{2}\right) = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n\left(-\frac{1}{2}\right) \cdot \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n\left(\frac{1}{2}\right)$$

(بإستخدام (2)، (3)، (4))

$$= \left[P_0 \left(-\frac{1}{2} \right) + z P_1 \left(-\frac{1}{2} \right) + \dots z^{2n-1} P_{2n-1} \left(-\frac{1}{2} \right) + z^{2n} P_{2n} \left(-\frac{1}{2} \right) + \dots \right] \times$$

$$\times \left[P_0 \left(\frac{1}{2} \right) + z P_1 \left(\frac{1}{2} \right) + \dots z^{2n-1} P_{2n-1} \left(\frac{1}{2} \right) + z^{2n} P_{2n} \left(\frac{1}{2} \right) \right]$$

وبمساواة معامل z^{2n} في الطرفين نحصل على المطلوب.

مثال (٥): أثبت أن

$$\frac{1+z}{z \sqrt{1-2xz+z^2}} - \frac{1}{z} = \sum_{n=0}^{\infty} (P_n + P_{n+1}) z^n \quad (A)$$

الحل: لدينا

$$(1-2xz+z^2) = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n \quad (1)$$

الطرف الأيسر (A) يساوي

$$= \frac{1}{z} (1-2xz+z^2)^{-1/2} + (1-2xz+z^2)^{-1/2} - \frac{1}{z}$$

$$= \frac{1}{z} \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n + \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n - \frac{1}{z} \quad , \quad ((1) \text{ من}) \quad (2)$$

ولكن

$$\sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n = P_0 + z P_1 + z^2 P_2 + \dots z^n P_n + z^{n+1} P_{n+1} + \dots$$

$$= 1 + z (P_1 + z P_2 + \dots z^n P_{n+1} + \dots) \quad , \quad (P_0 = 1)$$

$$= 1 + z \sum z^n P_{n+1} \quad (3)$$

واستخدام (3) في (2) فإن الطرف الأيسر في (A) يساوي

$$\frac{1}{z} [1 + z \sum z^n P_{n+1}] + \sum z^n P_n - \frac{1}{z} = \sum z^n P_{n+1} + \sum z^n P_n$$

$$= \sum z^n (P_n + P_{n-1}) = R.H.S$$

٢٤-٥ خاصية التعمد لكثيرات حدود ليجندر:

تعطى بالعلاقة

$$\int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ \frac{2}{2n+1} & , m = n \end{cases}$$

لو

$$\int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx = \frac{2}{2n+1} \delta_{mn}, \delta_{mn} = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ 1 & , m = n \end{cases}$$

البرهان:

(i) $m \neq n$ ، حيث أن P_m ، P_n نحقق كل منهما معادلة ليجندر يكون لدينا

$$(1-x^2)P_m'' - 2xP_m' + m(m+1)P_m = 0 \quad (1)$$

$$(1-x^2)P_n'' - 2xP_n' + n(n+1)P_n = 0 \quad (2)$$

بضرب (1) في P_n ، (2) في P_m وبالطرح ينتج أن

$$(1-x^2)(P_n P_m'' - P_m P_n'') - 2x(P_n P_m' - P_m P_n') + [m(m+1) - n(n+1)]P_m P_n = 0$$

أى

$$(1-x^2) \frac{d}{dx} (P_n P_m' - P_m P_n') - 2x(P_n P_m' - P_m P_n') = (n^2 - m^2 + n - m)P_m P_n$$

أى

$$\frac{d}{dx} \{ (1-x^2)(P_n P_m' - P_m P_n') \} = (n-m)(n+m+1)P_m P_n$$

وبالتكامل من 1 - إلى 1 نحصل على

$$(n-m)(n+m+1) \int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx = \left[(1-x^2)(P_n P_m' - P_n' P_m) \right]_{-1}^1$$

ينتج التالي

$$\int_{-1}^1 P_m P_n dx = 0, \quad m \neq n \quad (3)$$

(ii) $m = n$ لدينا

$$(1-2xz + z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x) \quad (4)$$

$$(1-2xz + z^2)^{-1/2} = \sum_{m=0}^{\infty} z^m P_m(x) \quad (5)$$

وبالتالي فإن

$$(1-2xz + z^2)^{-1} = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} P_m(x) P_n(x) z^{n+m}$$

وبتكامل الطرفين بالنسبة إلى x من -1 إلى 1 نحصل على

$$\int_{-1}^1 (1-2xz + z^2)^{-1} dx = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \left\{ \int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx \right\} z^{m+n} \quad (6)$$

وباستخدام (3) فإن (6) تقول إلى

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} \left[\int_{-1}^1 \{P_n(x)\}^2 dx \right] z^{2n} &= \int_{-1}^1 \frac{dx}{1+z^2-2xz}, \quad m=n \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \left[\frac{\ln(1+z^2-2xz)}{-2z} \right]_{-1}^1 = \frac{-1}{2z} [\ln(1-z)^2 - \ln(1+z)^2] \\ &= \frac{1}{2z} [2\ln(1-z) - 2\ln(1+z)] = \frac{1}{z} [\ln(1+z) - \ln(1-z)] \\ &= \frac{1}{z} \left[\left(z - \frac{z^2}{2} + \frac{z^3}{3} \dots \right) - \left(-z - \frac{z^2}{2} - \frac{z^3}{3} \dots \right) \right] \end{aligned}$$

$$= \frac{2}{z} \left(z \frac{z^3}{3} + \frac{z^5}{5} \dots \right) = \frac{2}{z} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^{2n+1}}{2n+1}$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} \left[\int_{-1}^1 \{P_n(x)\}^2 dx \right] z^{2n} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{2}{2n+1} z^{2n} \quad (7)$$

وبمساواة معامل P_n من الطرفين نحصل على

$$\int_{-1}^1 [P_n(x)]^2 dx = 2/(2n+1)$$

وهو المطلوب.

٢٤-٦- العلاقات التكرارية:

سوف نثبت العلاقات التكرارية التالية لدالة ليجنر

$$\text{I- } nP_n = (2n-1)xP_{n-1} - (n-1)P_{n-2}, \quad n \geq 2$$

أو

$$(n+1)P_{n+1} = (2n+1)xP_n - nP_{n-1}, \quad n \geq 1$$

أو

$$xP_n = \frac{n+1}{2n+1}P_{n+1} + \frac{n}{n+1}P_{n-1}$$

$$\text{II- } nP_n = xP'_n - P'_{n-1}$$

$$\text{III- } (2n+1)P_n = P'_{n+1} - P'_{n-1}$$

$$\text{IV- } (n+1)P_n = P'_{n+1} - xP'_n \quad \text{أو} \quad P'_n - xP'_{n-1} = nP_{n-1}$$

$$\text{V- } (1-x^2)P'_n = n(P_{n-1} - xP_n) \quad \text{أو} \quad (x^2-1)P'_n = nxP_n - nP_{n-1}$$

$$\text{VI- } (1-x^2)P'_n = (n+1)(xP_n - P_{n+1})$$

البرهان: (I) من الدالة المولدة لدينا

$$(1-2xz+z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x) \quad (1)$$

باشتقاق طرفي (1) بالنسبة إلى z نحصل على

$$-\frac{1}{2}(1-2xz+z^2)^{-3/2}(-2x-2z) = \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n(x) \quad (2)$$

بضرب طرفي (2) في $(1-2xz+z^2)$ نحصل على

$$(x-z)(1-2xz+z^2)^{-1/2} = (1-2xz+z^2) \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n(x)$$

$$(x-z) \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x) = (1-2xz+z^2) \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n(x)$$

أي

$$x \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n - \sum_{n=0}^{\infty} z^{n+1} P_n = \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n - 2x \sum_{n=0}^{\infty} n z^n P_n + \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n+1} P_n$$

بمساواة معاملات z^n في الطرفين نحصل على

$$xP_n - P_{n-1} = (n+1)P_{n+1} - 2xnP_n + (n-1)P_{n-1}$$

أي

$$(n+1)P_{n+1} = (2n+1)xP_n - nP_{n-1} \quad (3)$$

بوضع $(n-1)$ بدلا من n في (3) نحصل على

$$nP_n = (2n-1)xP_{n-1} - (n-1)P_{n-2} \quad (4)$$

ويمكن إعادة ترتيب حدود (3) نحصل على

$$xP_n = \frac{n+1}{2n+1} P_{n+1} + \frac{n}{2n+1} P_{n-1} \quad \text{I}$$

(II) لدينا

$$(1-2xz-z^2)^{-1/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P_n(x) \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى z نحصل على

$$-\frac{1}{2}(1-2xz-z^2)^{-3/2}(-2x+2z) = \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n$$

أى

$$(x-z)(1-2xz+z^2)^{-3/2} = \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n \quad (2)$$

باشتقاق (1) أيضاً بالنسبة إلى x نحصل على

$$z(1-2xz+z^2)^{-3/2} = \sum_{n=0}^{\infty} z^n P'_n$$

أى

$$z(x-z)(1-2xz+z^2)^{-3/2} = (x-z) \sum_{n=0}^{\infty} z^n P'_n$$

$$z \sum_{n=0}^{\infty} n z^{n-1} P_n = (x-z) \sum_{n=0}^{\infty} z^n P'_n$$

أى

$$\sum_{n=0}^{\infty} n z^n P_n = x \sum_{n=0}^{\infty} z^n P'_n - \sum_{n=0}^{\infty} z^{n+1} P'_n$$

ومساواة معامل z^n فى الطرفين نحصل على

$$n P_n = x P'_n - P'_{n-1}.$$

(III) من العلاقة التكرارية (I) نحصل على

$$(2n+1)x P_n = (n+1)P_{n+1} + n P_{n-1}$$

الاشتقاق بالنسبة إلى x نحصل على

$$(2n+1)x P'_n + (2n+1)P_n = (n+1)P'_{n+1} + n P'_{n-1}$$

أى

$$(2n+1)(nP_n + P'_{n+1}) + (2n+1)P_n = (n+1)P'_{n+1} - nP'_{n-1}$$

(من العلاقة التكرارية II)

أى

$$(2n+1)(n+1)P_n = (n+1)P'_{n+1} - (n+1)P'_{n-1}$$

$$(2n+1)P_n = P'_{n+1} - P'_{n-1} \quad (1)$$

بوضع $(n-1)$ بدلا من n فى (1) نجد أن

$$(2n-1)P_{n-1} = P'_n - P'_{n-2}$$

(IV) من العلاقتين I، II نحصل على

$$nP_n = xP'_n - P'_{n-1} \quad (1)$$

$$(2n+1)P_n = P'_{n+1} - P'_{n-1} \quad (2)$$

ب طرح (1) من (2) نحصل على المطلوب.

(V) من العلاقتين II، IV نحصل على

$$nP_n = xP'_n - P'_{n-1} \quad (1)$$

$$(n+1)P_n = P'_{n+1} - xP'_{n-1} \quad (2)$$

بوضع $(n-1)$ بدلا من n فى (2) نحصل على

$$nP_{n-1} = P'_n - xP'_{n-1} \quad (3)$$

بضرب طرفى (1) فى x فنحصل على

$$xnP_n = x^2P'_n = bxP_n - nP_{n-1} \quad (4)$$

ب طرح (4) من (3) نحصل على

$$n(P_{n-1} - xP_n) = (1-x^2)P'_n \Rightarrow (x^2-1)P'_n = nxP_n - nP_{n-1}$$

VI من العلاقتين I، V يكون لدينا

$$(nx + 1)xP_n = (n + 1)P_{n+1} + nP_{n-1} \quad (1)$$

$$(1 - x^2)P_n' = n(P_{n+1} - xP_n) \quad (2)$$

وبإعادة كتابة (1) على الصورة

$$[(n + 1) + n]xP_n = (n + 1)P_{n+1} + nP_{n-1}$$

أى

$$(n + 1)(xP_n - P_{n+1}) = n(P_{n-1} - xP_n) \quad (3)$$

من (2)، (3) نحصل على

$$(1 - x^2)P_n' = (n + 1)(xP_n - P_{n+1})$$

مثال (1): أثبت أن

$$\int_{-1}^1 xP_n(x)P_{n-1}(x)dx = \frac{2n}{4n^2 - 1}$$

الحل: من العلاقة التكرارية (I) يكون لدينا

$$xP_n(x) = \frac{n + 1}{2n + 1}P_{n+1}(x) + \frac{n}{2n + 1}P_{n-1}(x)$$

بضرب طرفى (1) فى $P_{n-1}(x)$ والتكامل بالنسبة إلى x من -1 إلى 1 نحصل على

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 xP_n(x)P_{n-1}(x)dx &= \frac{n + 1}{2n + 1} \int_{-1}^1 P_{n+1}(x)P_{n-1}(x)dx + \\ &+ \frac{n}{2n + 1} \int_{-1}^1 [P_{n-1}(x)]^2 dx \end{aligned} \quad (2)$$

ولكن

$$\int_{-1}^1 P_m(x)P_n(x)dx = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ \frac{2}{2n+1} & m = n \end{cases} \quad (3)$$

وباستخدام (3) فإن (2) تؤول إلى

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 xP_n(x)P_{n-1}(x)dx &= 0 + \frac{n}{2n+1} \cdot \frac{2}{2(n-1)+1} \\ &= \frac{2n}{(2n+1)(2n-1)} = \frac{2n}{4n^2-1} \end{aligned}$$

مثال (٢): لثبت أن

$$\int_{-1}^1 x^2 P_n^2 dx = \frac{1}{8(2n-1)} + \frac{3}{4(2n+1)} + \frac{1}{8(2n+3)}$$

الحل: من العلاقة التكرارية I يكون لدينا

$$(2n+1)xP_n = (n+1)P_{n+1} + nP_{n-1}$$

بتربيع الطرفين

$$(2n+1)^2 x^2 P_n^2 = (n+1)^2 P_{n+1}^2 + n^2 P_{n-1}^2 + 2n(n+1)P_{n+1}P_{n-1} \quad (1)$$

وكذلك

$$\int_{-1}^1 P_m P_n dx = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ \frac{2}{2n+1} & m = n \end{cases} \quad (2)$$

يتكامل طرفي (1) بالنسبة إلى x من -1 إلى 1 واستخدام (2)

$$(2n+1)^2 \int_{-1}^1 x^2 P_n^2 dx = (n+1)^2 \frac{2}{2(n+1)+1} + n^2 \frac{2}{2(n-1)+1} + 0$$

$$\int_{-1}^1 x^2 P_n^2(x) = \frac{2}{(2n+1)^2} \left[\frac{(n+1)^2}{2n+3} + \frac{n^2}{2n-1} \right]$$

$$= \frac{1}{8(2n-1)} + \frac{3}{4(2n+1)} + \frac{1}{8(2n+1)}$$

٢٤-٧ صيغة روج: Rodrigue's formula

له الصورة

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n$$

البرهان: باستخدام تعريف كثيرة حدود ليجندر

$$P_n(x) = \sum_{r=0}^{[n/2]} (-1)^r \frac{(2n-2r)! x^{n-2r}}{2^n r! (n-r)! (n-2r)!} \quad (1)$$

ومن نظرية ذات الحدين، يكون لدينا

$$(x^2 - 1)^n = \sum_{r=0}^n {}^nC_r (x^2)^{n-r} (-1)^r = \sum_{r=0}^n {}^nC_r (-1)^r x^{2n-2r} \quad (2)$$

ولكن

$$\frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n = \frac{1}{2^n n!} \sum_{r=0}^n {}^nC_r (-1)^r x^{2n-2r} \quad (3)$$

كذلك

$$\frac{d^n}{dx^n} x^m = 0, m < n, \quad \frac{d^n}{dx^n} x^m = \frac{m!}{(m-n)!} x^{m-n}, m \geq n$$

$$\frac{d^n}{dx^n} x^{2n-2r} = 0, \quad 2n-2r < n \Rightarrow r > \frac{n}{2} \quad (5)$$

وباستخدام (5) في (3) فإنه يجب إبطال $\sum_{r=0}^{n/2}$ بالتالي $\sum_{r=0}^n$ إذا كانت n

زوجية، لو إبطالها بالتالي $\sum_{r=0}^{(n-1)/2}$ إذا كانت n فردية، أي أن إبطال

$\sum_{r=0}^n$ بالتالي $\sum_{r=0}^{[n/2]}$ وعلى ذلك (3) تقول إلى

$$\begin{aligned}
\frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1) &= \frac{1}{2^n n!} \sum_{r=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} {}^nC_r (-1)^r \frac{d^n}{dx^n} x^{2n-2r} \\
&= \frac{1}{2^n n!} \sum_{r=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} {}^nC_r (-1)^r \frac{(2n-2r)!}{(2n-2r-n)!} x^{2n-2r-n} \quad ((4) \text{ من}) \\
&= \sum_{r=0}^{\lfloor n/2 \rfloor} \frac{1}{2^n n!} \cdot \frac{n!}{r!(n-r)!} \cdot \frac{(2n-2r)!}{(n-2r)!} x^{n-2r} \\
&= P_n(x) \quad \text{باستخدام (1)}
\end{aligned}$$

مثال (١): استخدم صيغة روبريج لإيجاد قيم P_3, P_2, P_1, P_0
الحل: تكون صيغة روبريج هي

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^2 - 1)^n \quad (1)$$

$$P_0(x) = \frac{1}{2^0 0!} (x^2 - 1)^0 = 1 \quad \text{بوضع } n=0 \text{ في (1) ينتج}$$

$$P_1(x) = \frac{1}{2 \cdot 1!} \frac{d}{dx} (x^2 - 1) = \frac{1}{2} (2x) = x \quad \text{بوضع } n=1 \text{ في (1) ينتج أن}$$

بوضع $n=2$ في (1) ينتج أن

$$\begin{aligned}
P_2(x) &= \frac{1}{2^2 \cdot 2!} \frac{d^2}{dx^2} (x^2 - 1)^2 = \frac{1}{8} \frac{d}{dx} \left(\frac{d}{dx} (x^2 - 1)^2 \right) \\
&= \frac{1}{8} \frac{d}{dx} (2(x^2 - 1) \cdot 2x) = \frac{1}{2} \frac{d}{dx} (x^3 - x) = \frac{1}{3} (3x^2 - 1)
\end{aligned}$$

بوضع $n=3$ في (1) نحصل على

$$\begin{aligned}
P_3(x) &= \frac{1}{2^3 \cdot 3!} \frac{d^3}{dx^3} (x^2 - 1)^3 \\
&= \frac{1}{48} \frac{d^2}{dx^2} \left(\frac{d}{dx} (x^2 - 1)^3 \right) = \frac{1}{48} \frac{d^2}{dx^2} (3(x^2 - 1)^2 \cdot 2x)
\end{aligned}$$

$$= \frac{1}{8} \frac{d}{dx} \left(\frac{d}{dx} (x^2 - 1)^2 x \right) = \frac{1}{8} \frac{d}{dx} [(x^2 - 1)^2 + x \cdot 2(x^2 - 1) \cdot 2x]$$

$$= \frac{1}{8} \frac{d}{dx} (5x^4 - 6x^2 + 1) = \frac{1}{8} (20x^3 - 12x) = \frac{1}{2} (5x^3 - 3x)$$

مثال (٢): اثبت ان

(i) $\int_{-1}^1 P_n(x) dx = 2, \quad n=0$ إذا كانت

(ii) $\int_{-1}^1 P_n(x) dx = 2, \quad n \geq 1$ إذا كانت

الحل: (i) عندما $n=0$ فإن $P_n(x) = P_0(x) = 1$ وعلى ذلك

$$\int_{-1}^1 P_0(x) dx = \int_{-1}^1 dx = 2$$

(ii) $\int_{-1}^1 P_n(x) dx = \frac{1}{2^n n!} \int_{-1}^1 D^n (x^2 - 1)^n dx, \quad D^n = d^n / dx^n$

$$= \frac{1}{2^n n!} [D^{n-1} (x^2 - 1)^n]_{-1}^1 = \frac{1}{2^n n!} [D^{n-1} \{(x-1)^n (x+1)^n\}]_{-1}^1$$

$$= \frac{1}{2^n n!} [D^{n-1} (x-1)^n (x+1)^n + C_1 D^{n-2} (x-1)^n D(x+1)^n + \dots$$

$$+ \dots + (x-1)^n D^{n-1} (x+1)^n]_{-1}^1 \quad (\text{ذلك باستخدام نظرية ليبتز})$$

$$= \frac{1}{2^n n!} [n! (x-1)(x+1)^n + \dots + n! (x+1)(x-1)^n]_{-1}^1 = 0$$

حيث

$$D^n (ax + b)^m = a^n \frac{m!}{(m-n)!} (ax + b)^{m-n}$$

مثال (٣): استنتج من صيغة رودريج

$$\int_{-1}^1 f(x) P_n(x) dx = \frac{(-1)^n}{2^n n!} \int_{-1}^1 (x^2 - 1)^n f^{(n)}(x) dx$$

الحل: باستخدام صيغة رودريج نجد أن

$$\int_{-1}^1 f(x) P_n(x) dx = \frac{1}{2^n n!} \int_{-1}^1 f(x) D^n (x^2 - 1)^n,$$

$$= \frac{1}{2^n n!} \left[\left\{ f(x) D^{n-1} (x^2 - 1)^n \right\}_{-1}^1 - \int_{-1}^1 f'(x) D^{n-1} (x^2 - 1)^n dx \right]$$

(تكامل بالتجزئ)

$$= \frac{(-1)^n}{2^n n!} \int_{-1}^1 f'(x) D^{n-1} (x^2 - 1)^n dx \quad (\text{باستخدام نظرية ليبتر})$$

$$= \frac{(-1)^n}{2^n n!} \left[\left\{ f'(x) D^{n-2} (x^2 - 1)^n \right\}_{-1}^1 - \int_{-1}^1 f''(x) D^{n-2} (x^2 - 1)^n dx \right]$$

(بالتكامل بالتجزئ)

$$= \frac{(-1)^2}{2^n n!} \int_{-1}^1 f''(x) D^{n-2} (x^2 - 1)^n dx$$

بالتكامل مرة أخرى نحصل على

$$= \frac{(-1)^n}{2^n n!} \int_{-1}^1 f''(x) D^{n-2} (x^2 - 1)^n dx$$

وبتكرار ذلك

$$= \frac{(-1)^n}{2^n n!} \int_{-1}^1 (x^2 - 1)^n f^{(n)}(x) dx$$

٢٤-٨ مفكوك دالة في كثيرة حدود ليجنر:

نظرية (١): (بدون برهان)

إذا كانت $f(x)$ كثيرة حدود من درجة n فإن

$$f(x) = \sum_{r=0}^n C_r P_r(x) \quad (i)$$

حيث

$$C_r = \left(r + \frac{1}{2}\right) \int_{-1}^1 f(x) P_r(x) dx \quad (ii)$$

مثال (١): فك $f(x) = x^2$ في صورة $\sum C_r P_r(x)$ لو لوجد متسلسلة كثيرة حدود ليجنر للدالة x^2 .

الحل: حيث أن x^2 من درجة 2 فإن

$$x^2 = \sum_{r=0}^2 C_r P_r(x) = C_0 P_0 + C_1 P_1 + C_2 P_2$$

$$C_r = \left(r + \frac{1}{2}\right) \int_{-1}^1 x^2 P_r(x) dx$$

ولكن

$$P_0 = 1, \quad P_1 = x, \quad P_2 = \frac{1}{2}(3x^2 - 1)$$

$$C_0 = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 x^2 dx = \frac{1}{3}, \quad C_1 = \frac{3}{2} \int_{-1}^1 x^3 dx = 0$$

$$C_2 = \frac{1}{2} \cdot \frac{5}{2} \int_{-1}^1 x^2 (3x^2 - 1) dx = \frac{5}{4} \left[3 \cdot \frac{x^5}{5} - \frac{x^3}{3} \right]_{-1}^1 = \frac{2}{3}$$

وعلى ذلك

$$x^2 = \frac{1}{3} P_0(x) + \frac{2}{3} P_2(x)$$

مثال (٢): فك الدالة $f(x)$ في الصورة $\sum_{r=0}^{\infty} C_r P_r(x)$ حيث

$$f(x) = \begin{cases} 0 & -1 < x < 0 \\ 1 & 0 \leq x < 1 \end{cases} \quad (1)$$

الحل: ليكن

$$f(x) = \sum_{r=0}^{\infty} C_r P_r(x)$$

حيث

$$\begin{aligned} C_r &= \left(r + \frac{1}{2}\right) \int_{-1}^1 f(x) P_r(x) dx \\ &= \frac{2r+1}{2} \left(\int_{-1}^0 f(x) P_r(x) dx + \int_0^1 f(x) P_r(x) dx \right) \end{aligned}$$

$$C_r = \left(\frac{2r+1}{2}\right) \int_0^1 P_r(x) dx \quad ((1) \text{ من})$$

وعلى ذلك يكون لدينا

$$C_0 = \frac{1}{2} \int_0^1 P_0 dx = \frac{1}{2} \int_0^1 1 dx = \frac{1}{2}$$

$$C_1 = \frac{3}{2} \int_0^1 P_1 dx = \frac{3}{2} \int_0^1 x dx = \frac{3}{4}$$

$$C_2 = \frac{5}{2} \int_0^1 P_2(x) dx = \frac{5}{2} \int_0^1 \frac{3x^2 - 1}{2} dx = 0$$

$$C_3 = \frac{7}{2} \int_0^1 P_3(x) dx = \frac{7}{2} \int_0^1 \frac{5x^3 - 3x}{2} dx = \frac{7}{16}$$

وعلى ذلك

$$f(x) = \frac{1}{2}P_0(x) + \frac{3}{4}P_1(x) - \frac{7}{16}P_2(x) + \dots$$

نظرية (٢): إذا كان z حلاً لمعادلة ليجنر التفاضلية

$$(1-x^2)y'' - 2xy' + (n)(n+1)y = 0$$

فإن $(1-x^2)^{m/2} d^m z / dx^m$ تكون حلاً للمعادلة التفاضلية

$$(1-x^2)y'' - 2xy' + \left\{ n(n+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right\} y = 0 \quad (A)$$

تسمى المعادلة (A) بمعادلة ليجنر المصاحبة (associated).

وبرهان النظرية مباشر.

تمارين

١- أثبت أن $x^2 = \frac{2}{5}P_3(x) + \frac{3}{5}P_2(x)$

٢- أثبت أن

(i) $P_{2m+1}(0) = 0$, (ii) $P_{2m}(0) = (-1)^m \frac{(2m)!}{2^{2m}(m!)^2}$

٣- أثبت أن $(1-2xz+z^2)^{-1/2}$ حلاً للمعادلة التفاضلية

$$z \frac{\partial^2(zv)}{\partial^2 z} + \frac{\partial}{\partial x} \left((1-x^2) \frac{dv}{dx} \right) = 0$$

٤- أثبت أن

(i) $\int_{-1}^1 x P_n(x) P_{n-1}(x) dx = 2n / 4n^2 - 1$ (ii) $\int_{-1}^1 (P_n')^2 dx = n(n+1)$

٥- استخدم صيغة رودريج لاثبات أن $\int_{-1}^1 x^4 P_6(x) dx = 0$

٦- لوجد مفكوك

$$f(x) = \begin{cases} 2x+1 & 0 < x \leq 1 \\ 0 & -1 < x < 0 \end{cases}$$

في متسلسلة على الصورة $\sum_{r=0}^{\infty} C_r P_r(x)$

٧- أثبت أن

(i) $\int_{-1}^1 x P_n^2(x) dx = 0$, (ii) $\int_{-1}^1 x^2 P_0(x) dx = 0$

(iii) $\int_{-1}^1 x^n P_n(x) dx = \Gamma(1/2) \Gamma(n+1) / 2^n \Gamma(n+3/2),$

$$(iv) \int_{-1}^1 x^2 P_0(x) dx = 0$$

٨- اثبت أن

$$(i) \frac{1-z^2}{(1-2xz^2)^{3/2}} = \sum_{n=0}^{\infty} (2n+1)z^n P_n, \quad ,$$

$$(ii) \int_0^{\pi} P_n(\cos \theta) \cos n\theta d\theta = \frac{1.32.5....(2n-1)}{2.4.6....(2n)} \pi = B \left(n + \frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right)$$

٩- إذا كان $P_n(x)$ كثيرة حدود ليجندر من درجة n ، α حيث $P_n(\alpha) = 0$ اثبت أن لشارتي $P_{n+1}(\alpha)$ ، $P_{n-1}(\alpha)$ مختلفتين

١٠- اثبت أن

$$P'_{n+1} + P'_n = P_0 + 3P_1 + \dots + (2n+1)P_n$$

١١- اثبت أن

$$(i) (2n+1)(x^2-1)P'_n = n(n+1)(P_{n+1} - P_{n-1})$$

$$(ii) \int_{-1}^1 (x^2-1)P_{n+1}P'_n dx = 2n(n+1) / (2n+1)(2n+3)$$

$$(iii) \int_{-1}^1 x^2 P_{n+1}P_{n+1} dx = 2n(n+1) / (2n-1)(2n+1)(2n+3)$$

$$(iv) \int_{-1}^1 x^2 P_{n+1}(x)P_{n+1}(x) dx = \frac{n(n+1)}{(4n^2-1)(2n-3)}$$

إذا كان

$$xP'_n = np_n + (2n-3)p_{n-2} + (2n-7)p_{n-4} + \dots$$

اثبت أن

$$a) \int_{-1}^1 xP_nP'_n dx = 2n / (2n+1)$$

$$b) \int_{-1}^1 x P_n P_m' dx = 0$$

١٢- إذا كان $m > n-1$ ، n عدد صحيح موجب أثبت أن

$$\int_{-1}^1 x^n P_m(x) dx = \frac{m(m-1)(m-2)\dots(m-n+2)}{(m+n+1)(m+n-1)\dots(m-n+3)}$$

١٣- أثبت أن :

$$(i) \quad P_n(0) = 0 \quad \text{إذا كانت } n \text{ فردية}$$

$$(ii) \quad P_n(0) = \frac{(-1)^{n/2} n!}{2^n \{(n/2)!\}^2} \quad \text{إذا كانت } n \text{ زوجية}$$

١٤- أثبت أن

$$(2n+1)(x^2-1)P_n' = n(n+1)(P_{n+1}-P_{n-1})$$

الباب الخامس والعشرون

دوال بيسل

Bessel Function

١-٢٥ مقدمة: تسمى المعادلة (١) التي على الصورة

$$x^2 y'' + xy' + (x^2 - n^2)y = 0 \quad (1)$$

أو

$$y'' + \left(\frac{1}{x}\right)y' + \left(1 - \frac{n^2}{x^2}\right)y = 0$$

بمعادلة بيسل التفاضلية من رتبة n . n ثابت غير سالب.

والآن نوجد حل هذه المعادلة باستخدام طريقة فروبينوس. بافتراض أن حل المعادلة (1) على الصورة

$$y = \sum_{m=0}^{\infty} C_m x^{k+m}, \quad C_0 \neq 0$$

وبالتعويض في المعادلة (1) نحصل على حلين

$$y = ax^n \left\{ 1 - \frac{x^2}{4(1+n)} + \frac{x^4}{4.8(1+n)(2+n)} - \dots \right\} \quad (2)$$

$$y = bx^{-n} \left\{ 1 - \frac{x^2}{4(1-n)} + \frac{x^4}{4.8(1-n)(2-n)} - \dots \right\} \quad (3)$$

فإذا وضعنا في الاعتبار $a = \frac{1}{2^n \Gamma(n+1)}$ في (2) نحصل على الحل الأول

ويسمى بدالة بيسل من النوع الأول من رتبة n ويرمز له بالرمز $J_n(x)$ أى

$$J_n(x) = \frac{x^n}{2^n \Gamma(n+1)} \left[1 - \frac{x^2}{4(n+1)} + \frac{x^4}{4.8(n+1)(n+2)} - \dots \right] \quad (4)$$

أو

$$J_n(x) = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n}$$

وإذا وضعنا $b = \frac{1}{2^n \Gamma(n+1)}$ في (3) نحصل على الحل الثانى والذي يرمز له بالرمز $J_{-n}(x)$

$$J_{-n}(x) = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(-n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r-n} \quad (5)$$

ليكن n عدد كسرى فابتنا نعرف أن $\Gamma(m) = \infty$ إذا كان $m = 0$ أو عدد صحيح سالب وبالتالي فى غير ذلك فإن $\Gamma(m)$ تكون محدودة. وحيث أن n ليست عددا صحيحا، r دائما عدد صحيح فإن العامل $\Gamma(-n+r+1)$ فى (5) يكون دائما منتهيا (finite) وغير صفري. إذا كان $2r < n$ ، فإن (5) تبين أن $J_{-n}(x)$ تحتوى قوى سالبة للمتغير x دائما ومن الناحية الأخرى فإن (4) لا تحتوى قوى سالبة للمتغير x على الاطلاق. وبالتالي نجد عندما $x = 0$ تكون $J_n(x)$ منتهية بينما $J_{-n}(x)$ غير منتهية (لانهاية) وبالتالي لا يمكن إعتباره مضاعفا للآخر. ومن هذا نرى أن $J_n(x)$ ، $J_{-n}(x)$ هما حلين مستقلين لمعادلة (1) عندما يكون n ليس عددا صحيحا. وبالتالي يكون الحل العام لمعادلة بسل (1) عندما تكون n ليس عددا صحيحا هو

$$y = AJ_n(x) + BJ_{-n}(x)$$

حيث A ، B ثابتان إختياريان.

٢٥-٢ دالة بسل من النوع الأول والرتبة n

تعريف: تعرف دالة بسل من النوع الأول والرتبة n على الصورة

$$J_n(x) = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n} \quad (1)$$

حيث n عدد غير صحيح وغير سالب.

ملحوظة (١): عندما يكون n عدداً صحيحاً فإن $\Gamma(n+r+1)=(n+r)!$ وبالتالي يمكن كتابة (1) على الصورة

$$J_n(x) = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r!(n+r)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n} \quad (2)$$

بوضع 0، 1 بدلا من n في (2) نحصل على دالتى بسل من الرتبة صفر، والأولى على الصورة

$$J_0(x) = 1 - \frac{x^2}{2^2} + \frac{x^4}{2^2 \cdot 4^2} - \frac{x^6}{2^2 \cdot 4^2 \cdot 6^2} + \dots$$

$$J_1(x) = \frac{x}{2} + \frac{x^3}{2^2 \cdot 3} + \frac{x^5}{2^2 \cdot 4^2 \cdot 6} + \dots$$

ملحوظة (٢): يكون لدينا العلاقات التالية لدالتى جاما وبيتا

$$(i) \quad \Gamma(n) = \int_0^{\infty} e^{-x} x^{n-1} dx, \quad n > 0, \quad (ii) \quad \Gamma(n) = 2 \int_0^{\infty} e^{-x^2} x^{2n-1} dx,,$$

$$(iii) \quad \Gamma(1) = 1,$$

$$(iv) \quad \Gamma(1/2) = \sqrt{\pi},$$

$$(v) \quad \Gamma(n+1) = n\Gamma(n), \quad n > 0$$

$$(vii) \quad \beta(m, n) = \beta(n, m), \quad (viii) \quad \Gamma(n)\Gamma(1-n) = \pi / \sin n\pi$$

$$(x) \quad \beta(m, n) = \infty, \quad \text{إذا كانت } m = 0 \text{ أو عدد سالب}$$

$$(xi) \quad \beta(m, n) = \int_0^1 x^{m-1} (1-x)^{n-1} dx = \beta(n, m), \quad m > 0, n > 0$$

$$(xii) \quad \beta(m, n) = \frac{\Gamma(m)\Gamma(n)}{\Gamma(m+n)}, \quad (xiii) \quad \Gamma(2n) = \frac{2^{2n-1}}{\sqrt{\pi}} \Gamma(n)\Gamma\left(n + \frac{1}{2}\right)$$

$$(xiv) \quad \beta(m, n) = 2 \int_0^{\pi/2} \cos^{2m-1} \theta \sin^{2n-1} \theta d\theta$$

٢٥-٣ العلاقة بين $J_n(x), J_{-n}(x)$ ، n عدد صحيح موجب:

نظرية (١): إذا كان n عددا صحيحا فإن

$$(i) \quad J_{-n}(x) = (-1)^n J_n(x)$$

سواء كان n موجبا أو سالبا

البرهان: سنثبت النظرية في حالتين

(i) n عدد صحيح موجب: ليكن

$$J_{-n} = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(-n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r-n} \quad (1)$$

حيث n عدد صحيح موجب فيكون $\Gamma(-n+r+1)$ لانهاية (أي $\frac{1}{\Gamma(-n+r-1)}$ تكون صفرا) عندما $r=0,1,2,\dots,(n-1)$ وبأخذ ذلك في الاعتبار فإننا لن الجمع على r في (1) يجب أن يؤخذ من n إلى ∞ . فيكون لدينا

$$J_{-n}(x) = \sum_{r=n}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(-n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r-n} \quad (2)$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} (-1)^{m+n} \frac{1}{(m+n)! \Gamma(m+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2(m+n)-n}$$

(أي تغيير الجمع إلى $m=r-n$ وبالتالي $r=m+n$ أي عندما $r=n$ فإن $m=0$ ، عندما $r=\infty$ فإن $m=\infty$)

$$= \sum_{m=0}^{\infty} (-1)^m (-1)^n \frac{1}{\Gamma(m+n+1) m!} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m+n}$$

$$= (-1)^n \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{\Gamma(r+n+1) r!} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n}$$

(بتغير متغير الجمع من m إلى r)

(من تعريف J_n). $= (-1)^n J_n(x)$

وبالتالى عندما $n > 0$ يكون

$$J_{-n}(x) = (-1)^n J_n(x) \quad (3)$$

(ii) عندما $n < 0$: ليكن p عدد صحيح موجب بحيث $n = -p$ وحيث أن $p > 0$ ، ومن الحالة الأولى يكون لدينا

$$J_{-p}(x) = (-1)^p J_p(x) \Rightarrow J_p(x) = (-1)^{-p} J_{-p}(x)$$

ولكن $p = -n$ وبالتالى تؤول للنتيجة السابقة إلى

$$J_{-n}(x) = (-1)^n J_n(x) \quad (4)$$

وهى تماماً مثل (3). وبالتالى تتحقق النتيجة لأى عدد صحيح n .

ملحوظة: عندما تكون n عدداً صحيحاً فإن $J_{-n}(x)$ تكون غير مستقلة عن $J_n(x)$ لأن $J_{-n}(x)$ تكون مضاعفاً للدالة $J_n(x)$ كما بينا أعلاه. وبالتالى $y = AJ_n(x) + BJ_{-n}(x)$ ليس حلاً عاماً لمعادلة بسل عندما يكون n عدداً صحيحاً.

نظرية (٢): يكون حلاً لمعادلة بسل المستقلين هما $J_n(x)$

$$Y_n(x) = \frac{\cos n\pi J_n(x) - J_{-n}(x)}{\sin n\pi} \quad (5)$$

لجميع قيم n .

البرهان:

(i) n ليست عدداً صحيحاً: عندما تكون n ليست عدداً صحيحاً فإن $\sin \pi x \neq 0$ وبالتالى (5) تبين أن Y_n هى تركيب خطى بين J_n و J_{-n} . ولكن نعرف أن J_n و J_{-n} يكون حلين مستقلين عندما تكون n ليست عدداً صحيحاً. وبالتالى فإن J_n مع التركيب الخطى لكل من J_n و J_{-n} يكونا حلين مستقلين. وبالتالى نجد أن J_n و Y_n حلين مستقلين لمعادلة بسل.

(ii) n عدد صحيح : يكون لدينا

$$\cos n\pi = (-1)^n, \quad \sin n\pi = 0, \quad J_{-n} = (-1)^n J_n$$

وباستخدام هذه القيم في (5) نجد أن Y_n لها الصورة $\frac{0}{0}$ وبالتالي تكون $Y_n(x)$ غير معينة. ولكي تكون للدالة Y_n معنى، فإننا نعرفها كالتالي

$$Y_n(x) = \lim_{v \rightarrow n} Y_n(x) = \lim_{v \rightarrow n} \frac{\cos v\pi J_n - J_{-v}}{\sin v\pi} \quad (6)$$

$$= \frac{(\partial / \partial v) \{ \cos v\pi J_n(x) - J_{-v}(x) \}_{v=n}}{\frac{\partial}{\partial v} (\cos v\pi)_{v=n}}$$

$$= \frac{-\pi \sin v\pi J_v(x) + \cos v\pi \frac{\partial}{\partial v} J_v(x) - \frac{\partial}{\partial v} J_{-v}(x) \Big|_{v=n}}{[\pi \cos v\pi]_{v=n}}$$

$$= \frac{\cos n\pi \left[\frac{\partial}{\partial v} J_v(x) \right]_{v=n} - \left[\frac{\partial}{\partial v} J_{-v}(x) \right]_{v=n}}{\pi \cos n\pi}$$

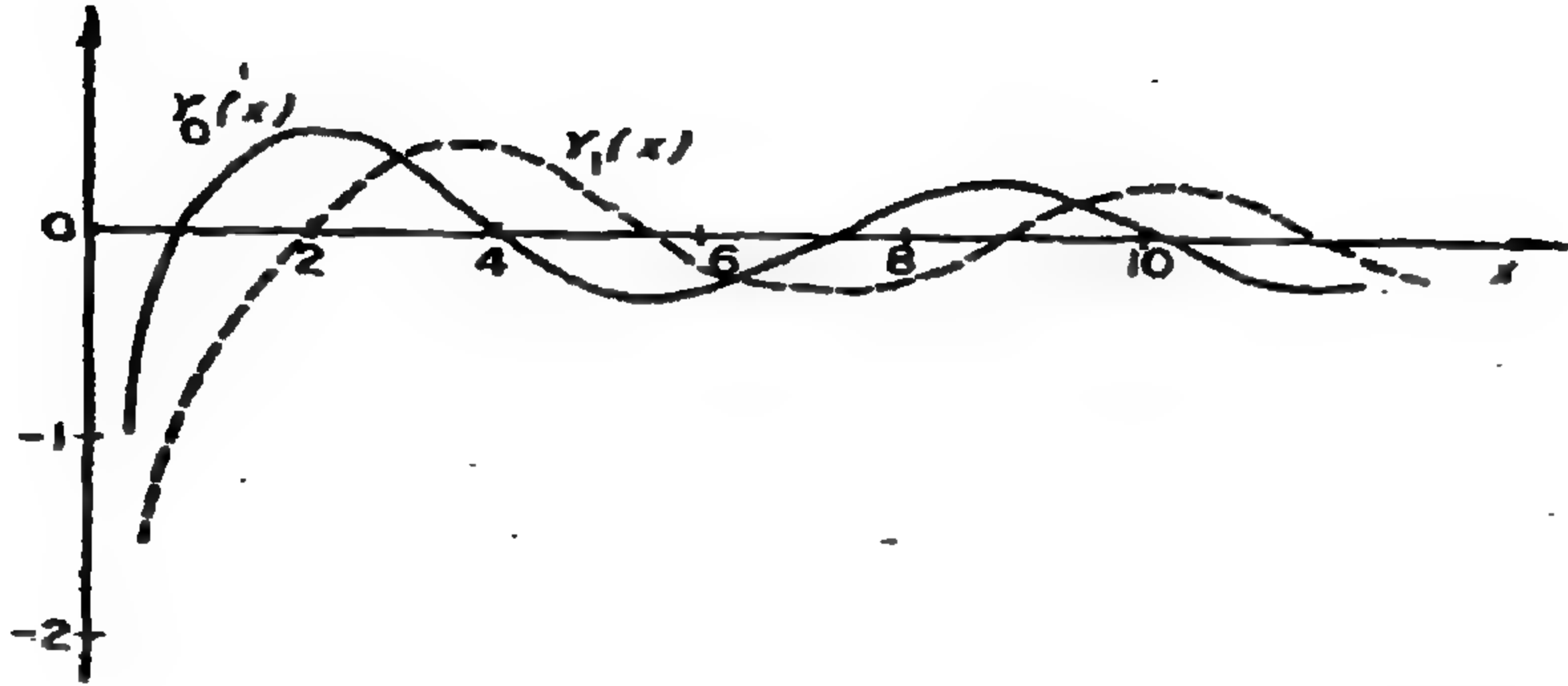
$$= \frac{(-1)^n \left[\frac{\partial}{\partial v} J_v(x) \right]_{v=n} - (-1)^{2n} \left[\frac{\partial}{\partial v} J_{-v}(x) \right]_{v=n}}{\pi (-1)^n}$$

$$= \frac{1}{\pi} \left[J_v(x) - (-1)^n \frac{\partial}{\partial v} J_{-v}(x) \right]_{v=n}. \quad (7)$$

ومن السهولة لثبات ما يلي حول $Y_n(x)$ المعطاه في (6)

(i) Y_n حل لمعادلة بسل (ii) Y_n حل مستقل عن $J_n(x)$.

ملحوظة: اشكال دوال بسل كما هي مبينة بالشكل



مثال (١): اثبت ان

$$(i) J_{-1/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x, \quad (ii) J_{1/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x$$

$$(iii) [J_{1/2}(x)]^2 + [J_{-1/2}(x)]^2 = \frac{2}{\pi x}$$

الحل: من تعريف J_n يكون لدينا

$$(i) J_{-1/2} = \frac{x^{-1/2}}{2^{-1/2} \Gamma(1/2)} \left[1 - \frac{x^2}{1.2} + \frac{x^4}{1.2.3.4} - \dots \right] = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x, \quad \Gamma(1/2) \sqrt{\pi}$$

$$(ii) J_{1/2} = \frac{x^{1/2}}{2^{1/2} \Gamma(1/2)} \left[1 - \frac{x^2}{1.2.3} + \frac{x^4}{1.2.3.4.5} - \dots \right]$$

$$= \sqrt{\left(\frac{x}{2}\right)} \cdot \frac{1}{(1/2)\Gamma(1/2)} \cdot \frac{1}{x} \left[x \cdot \frac{x^3}{1.2.3} + \frac{x^5}{1.2.3.4.5} + \dots \right]$$

$$= \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left[x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} + \dots \right] = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x$$

(iii) بترييع (i)، (ii) والجمع نحصل على

$$J_{1/2}^2 + J_{-1/2}^2 = \frac{2}{\pi x} (\sin^2 x + \cos^2 x) = 2 / \pi x$$

مثال (٢): اثبت أن

$$\lim_{z \rightarrow 0} \frac{J_n(z)}{z^n} = \frac{1}{2^n \Gamma(n+1)} , \quad n > -1$$

الحل: من تعريف $J_n(x)$ يكون لدينا

$$\begin{aligned} \lim_{z \rightarrow 0} \frac{J_n(z)}{z^n} &= \lim_{z \rightarrow 0} \frac{1}{2^n \Gamma(n+1)} \left[1 - \frac{z^2}{4(n+1)} + \frac{z^4}{4.8.(n+1)(n+2)} - \dots \right] \\ &= 1 / 2^n \Gamma(n+1) \end{aligned}$$

مثال (٣): اثبت أنه إذا كان $n > m - 1$ فإن

$$J_n(x) = \frac{2(x/2)^{n-m}}{\Gamma(n-m)} \int_0^1 (1-t^2)^{n-m-1} t^{m+1} J_m(xt) dt .$$

الحل: ليكن

$$I = \int_0^1 (1-t^2)^{n-m-1} t^{m+1} J_m(xt) dt$$

باستخدام تعريف $J_m(xt)$ يكون لدينا

$$\begin{aligned} I &= \int_0^1 (1-t^2)^{n-m-1} t^{m+1} \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(m+r+1)} \left(\frac{xt}{2} \right)^{2r+m} dt \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r \left(\frac{x}{2} \right)^{2r+m}}{r! \Gamma(m+r+1)} \int_0^1 (1-t^2)^{n-m-1} t^{2m+2r+1} dt \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r \left(\frac{x}{2} \right)^{2r+m}}{r! \Gamma(m+r+1)} \int_0^1 (1-t^2)^{n-m-1} (t^2)^{m+r} dt \end{aligned}$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+m}}{r! \Gamma(m+r+1)} \cdot \frac{1}{2} \int_0^1 (1-z)^{n-m-1} z^{(m+r+1)-1} dz$$

(بوضع $t^2 = z$ أى $ztdt = dz$)

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+m}}{r! \Gamma(m+r+1)} \cdot \frac{1}{2} \frac{\Gamma(n-m) \Gamma(m+r+1)}{\Gamma(n+r+1)}$$

بشرط $n-m > 0$ ، $m+r+1 > -1$ أى $n > m > -1$

$$\left[\because \int_0^1 (1-z)^{\alpha-1} z^{\beta-1} dz = \beta(\alpha, \beta) = \frac{\Gamma(\alpha) \Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha+\beta)}, \alpha > 0, \beta > 0 \right]$$

$$= \frac{\Gamma(n-m)}{2} \left(\frac{x}{2}\right)^{m-n} \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2r}$$

$$= \frac{\Gamma(n-m)}{2} \left(\frac{x}{2}\right)^{m-n} J_n(x) \quad (\text{من تعريف } J_n(x))$$

وعلى ذلك يكون

$$J_n(x) = 2 \frac{(x/2)^{m-n}}{\Gamma(n-m)} I$$

٢٥-٤ الصيغ التكرارية لدالة بسل:

$$\text{i) } \frac{d}{dx} (x^n J_n(x)) = x^n J_{n-1}(x)$$

$$\text{ii) } \frac{d}{dx} (x^{-n} J_n(x)) = -x^{-n} J_{n+1}(x)$$

$$\text{iii) } J'_n(x) = J_{n-1} - \frac{n}{x} J_n, \quad \text{أو} \quad xJ'_n = -nJ_n + xJ_{n-1}$$

$$\text{iv) } J'_n(x) = \frac{n}{x} J_n - J_{n+1}, \quad \text{أو} \quad xJ'_n = nJ_n - xJ_{n+1}$$

$$\text{v)} \quad J'_n(x) = \frac{1}{2} \{J_{n-1} - J_{n+1}\} \quad \text{أو} \quad J_{n-1} - J_{n+1} = 2J'_n$$

$$\text{vi)} \quad J_{n-1} + J_{n+1} = \frac{2n}{x} J_n \quad \text{أو} \quad 2J_n = \frac{x}{n} (J_{n-1} + J_{n+1})$$

والآن نثبت هذه العلاقات

$$\begin{aligned} \text{(i)} \quad \frac{d}{dx} \{x^n J_n(x)\} &= \frac{d}{dx} \left\{ x^n \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n} \right\} \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r! \Gamma(n+r+1)} \cdot \frac{1}{2^{2r+n}} \cdot \frac{d}{dx} (x^{2r+2n}) \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r (2r+2n) x^{2r+2n-1}}{r! \Gamma(n+r+1) 2^{2r+n}} \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r 2(r+n) x^n}{r! (n+r) \Gamma(n+r)} \cdot \frac{x^{2r+n-1}}{2^{2r+n}} \\ &= x^n \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r! \Gamma(n-1+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n-1} = x^n J_{n-1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{(ii)} \quad \frac{d}{dx} \{x^{-n} J_n(x)\} &= \frac{d}{dx} \left\{ x^{-n} \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{1}{r! \Gamma(n+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2r+n} \right\} \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r! \Gamma(n+r+1)} \cdot \frac{1}{2^{2r+n}} \cdot \frac{d}{dx} (x^{2r}) \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r 2rx^{2r-1}}{r(r-1)! \Gamma(n+r+1) 2^{2r+n}} \\ &= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r 2x^{2r-1}}{(r-1)! \Gamma(n+r+1)} \cdot \frac{1}{2^{2r+n-1}} \\ &= \sum_{r=1}^{\infty} \frac{(-1)^r x^{2r-1}}{(r-1)! \Gamma(n+r+1)} \cdot \frac{1}{2^{2r+n-1}} \end{aligned}$$

[حيث $(r-1)! = \infty$ عندما $r=0$ واذك لتلاشى الحد المناظر $r=0$]

$$= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^{m+1} x^{2m+2-1}}{m! \Gamma(n+m+2)} \cdot \frac{x^n x^{-n}}{2^{2m+2+n-1}}$$

[وذلك بتغير متغير التجميع إلى $m=r-1$ وبالتالي $r=m+1$ فإن $m=0$ عندما $r=1$ ، $m=\infty$ عندما $r=\infty$]

$$= -x^{-n} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(n+m+2)} \left(\frac{x}{2}\right)^{n+1+2m} = -x^{-n} \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r! \Gamma(n+1+r+1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{n+1+2r}$$

$$= -x^{-n} J_{n+1}(x).$$

(iii) من العلاقة التكرارية (i)

$$nx^{n-1}J_n + x^n J'_n = x^n J_{n-1}$$

بالقسمة على x^{n-1} نحصل على

$$nJ_n + xJ'_n = xJ_{n-1} \Rightarrow \frac{n}{x}J_n + J'_n = J_{n-1}$$

(iv) نحصل عليها من العلاقة التكرارية (ii) بنفس الطريقة

(v) من العلاقتين (iii)، (iv) يكون لدينا

$$J'_n = J_{n-1} - \frac{n}{x}J_n \quad (1)$$

$$J'_n = \frac{n}{x}J_n - J_{n+1} \quad (2)$$

بالجمع نحصل على

$$J'_n = \frac{1}{2}\{J_{n-1} - J_{n+1}\}$$

(vi) من العلاقتين (iii)، (iv) كما في (v) وبطرح (2) من (1) نحصل على

$$J_{n-1} + J_{n+1} = \frac{2n}{x} J_n$$

مثال (١): أثبت أن

$$\int_0^x t \{J_n^2(t) dt\} = \frac{1}{2} x^2 \{J_n^2(x) - J_{n-1}(x) J_{n+1}(x)\}$$

الحل:

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dt} \left[\frac{t^2}{2} \{J_n^2(t) - J_{n-1}(t) J_{n+1}(t)\} \right] \\ &= t \{J_n^2 - J_{n-1} + J_{n+1}\} + \frac{1}{2} t^2 \{2J_n J_n' - J_{n-1}' J_{n+1} - J_{n-1} J_{n+1}'\} \\ &= t \{J_n^2(t) - J_{n-1}(t) J_{n+1}(t)\} + \frac{1}{2} t^2 \{2J_n \cdot \frac{1}{2} \{J_{n-1} - J_{n+1}\} - \\ & \quad - J_{n+1}(t) \left\{ \frac{n-1}{t} J_{n-1} - J_n \right\} - J_{n-1} \left\{ J_n - \frac{n+1}{t} J_{n+1} \right\} \} \end{aligned}$$

[وذلك باستخدام العلاقات التكرارية (iii)، (ii)، (v)] وبعد التبسيط نحصل على

$$= t J_n^2(t)$$

وبتكامل هذه المعادلة بالنسبة إلى x من 0 إلى x نحصل على

$$\begin{aligned} \int_0^x t J_n^2(t) dt &= \left[\frac{t^2}{2} \{J_n^2(t) - J_{n-1}(t) J_{n+1}(t)\} \right] \\ &= \frac{x^2}{2} \{J_n^2(x) - J_{n-1}(x) J_{n+1}(x)\} \end{aligned}$$

[حيث $J_n(0) = J_{n+1}(0) = J_{n-1}(0) = 0$]

مثال (٢): اثبت أن

$$(i) J_{3/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left(\frac{\sin x}{x} - \cos x \right)$$

$$(ii) J_{-3/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left(-\frac{\cos x}{x} - \sin x \right)$$

الحل: نعرف أن

$$J_{-1/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x, \quad J_{1/2}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x$$

من العلاقة التكرارية (iv) لدينا

$$J_{n-1}(x) + J_{n+1}(x) = \frac{2n}{x} J_n(x) \quad (1)$$

بوضع $n = -1/2$ نحصل على

$$J_{-3/2}(x) + J_{1/2}(x) = -\left(\frac{2}{2x}\right) J_{-1/2}(x)$$

$$\begin{aligned} J_{-3/2}(x) &= -J_{1/2}(x) + \frac{1}{x} J_{-1/2}(x) = -\sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x - \frac{1}{x} \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x \\ &= \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left\{ -\frac{\cos x}{x} - \sin x \right\} \end{aligned}$$

بوضع $n = 1/2$ في (1) نحصل على

$$J_{-1/2}(x) + J_{3/2}(x) = \frac{2}{2x} J_{1/2}(x)$$

$$\begin{aligned} J_{3/2}(x) &= -J_{-1/2}(x) + \frac{1}{x} J_{1/2}(x) = -\sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x + \frac{1}{x} \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x \\ &= \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left\{ \frac{\sin x}{x} - \cos x \right\} \end{aligned}$$

مثال (٣): أثبت أن

$$\frac{d}{dx}(J_n^2 + J_{n+1}^2) = 2\left(\frac{n}{x}J_n^2 - \frac{n+1}{x}J_{n+1}^2\right)$$

الحل: من العلاقتين التكراريتين (iii) ، (iv) يكون لدينا

$$J'_n = -\frac{n}{x}J_n + J_{n-1} \quad (1)$$

$$J'_n = \frac{n}{x}J_n - J_{n+1} \quad (2)$$

بوضع $n+1$ بدلا من n في (1) يكون لدينا

$$J'_{n+1} = -\frac{n+1}{x}J_{n+1} + J_n \quad (3)$$

والآن

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx}(J_n^2 + J_{n+1}^2) &= 2J_n J'_n + 2J_{n+1} J'_{n+1} \\ &= 2J_n \left(\frac{n}{x}J_n - J_{n+1}\right) + 2J_{n+1} \left(-\frac{n+1}{x}J_{n+1} + J_n\right) \\ &= 2\left(\frac{n}{x}J_n^2 - \frac{n+1}{x}J_{n+1}^2\right) \end{aligned}$$

مثال (٤): أثبت أن

$$(i) \quad J_0^2 + 2(J_1^2 + J_2^2 + J_3^2 + \dots) = 1$$

$$(ii) \quad |J_0(x)| \leq 1 ,$$

$$(iii) \quad |J_0(x)| \leq 2^{-1/2}, n \geq 1$$

الحل: من المثال السابق

$$\frac{d}{dx}(J_n^2 + J_{n+1}^2) = 2\left(\frac{n}{x}J_n^2 - \frac{n+1}{x}J_{n+1}^2\right) \quad (1)$$

بوضع $n=0,1,2,3,\dots$ في (1) نحصل على

$$\frac{d}{dx}(J_0^2 + J_1^2) = 2\left(0 - \frac{1}{x}J_1^2\right)$$

$$\frac{d}{dx}(J_1^2 + J_2^2) = 2\left(\frac{1}{x}J_1^2 - \frac{2}{x}J_2^2\right)$$

$$\frac{d}{dx}(J_2^2 + J_3^2) = 2\left(\frac{2}{x}J_2^2 - \frac{3}{x}J_3^2\right)$$

بجمع هذه العلاقات مع ملاحظة أن $J_n \rightarrow 0$ عندما $n \rightarrow \infty$ فنحصل على

$$\frac{d}{dx}[J_0^2 + 2(J_1^2 + J_2^2 + \dots)] = 0$$

وبتكامل (2) نحصل على

$$J_0^2(x) + 2[J_1^2(x) + J_2^2(x) + \dots] = C \quad (2)$$

بوضع 0 بدلا من x في (2) مع ملاحظة أن $J_0(0) = 1$ ، $J_n(0) = 0$ ، $n \geq 1$ فنحصل على

$$1 + 2(0 + 0 \dots 0) = C \Rightarrow C = 1$$

فإن (2) تؤول إلى

$$J_0^2 + 2(J_1^2 + J_2^2 + \dots) = 1 \quad (3)$$

(ii) من (3) نحصل على

$$J_0^2 = 1 - 2(J_1^2 + J_2^2 + \dots + J_n^2 + \dots) \quad (4)$$

وحيث أن كل من $J_1^2, J_2^2, J_n^2, \dots$ كلها موجبة أو صفرا فإننا من (4) نحصل

$$J_0^2 \leq 1 \Rightarrow |J_0(x)| \leq 1$$

(iii) بحل (4) بالنسبة إلى J_2^2 نحصل على

$$J_n^2 = \frac{1}{2}[(1 - J_0^2) - (J_1^2 + J_2^2 + \dots + J_{n-1}^2 + J_{n+1}^2 + \dots)] \quad (5)$$

وحيث أن $J_0^2, J_1^2, J_2^2, \dots$ كل منها موجبة أو صفرا وعلى ذلك

$$J_n^2 \leq 1/2 \quad \text{أو} \quad |J_n(x)| \leq 2^{-1/2}, n \geq 1$$

مثال (٥): اثبت أن

$$(i) \quad \frac{d}{dx}(xJ_nJ_{n+1}) = x(J_n^2 - J_{n+1}^2)$$

$$(ii) \quad x = 2J_0J_1 + 6J_1J_2 + \dots + 2(2n+1)J_nJ_{n+1} + \dots$$

الحل:

$$\begin{aligned} (i) \quad \frac{d}{dx}(xJ_nJ_{n+1}) &= J_nJ_{n+1} + x(J'_nJ_{n+1} + J_nJ'_{n+1}) \\ &= J_nJ_{n+1} + J_{n+1}(xJ'_n) + J_nxJ'_{n+1} \end{aligned} \quad (1)$$

من العلاقتين التكراريتين (iii)، (iv) يكون لدينا

$$xJ'_n = nJ_n - xJ_{n+1} \quad (2)$$

$$xJ'_n = -nJ_n + xJ_{n-1} \quad (3)$$

بوضع $(n+1)$ بدلا من n في (3) نحصل على

$$xJ'_{n+1} = -(n+1)J_{n+1} + xJ_n \quad (4)$$

بوضع قيم xJ'_n ، xJ'_{n+1} من (2)، (4) في (1) نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx}(xJ_nJ_{n+1}) &= J_nJ_{n+1} + J_{n+1}(nJ_n - xJ_{n+1}) + J_n[-(n+1)J_{n+1} + xJ_n] \\ &= x(J_n^2 - J_{n+1}^2) \end{aligned} \quad (\text{نتلاشى الحدود الأخرى})$$

(ii) (من الجزء (i)) يكون لدينا

$$\frac{d}{dx}(xJ_nJ_{n+1}) = x(J_n^2 - J_{n+1}^2)$$

بوضع $0, 1, 2, \dots$ بدلا من n نحصل على

$$\frac{d}{dx}(xJ_0J_1) = x(J_0^2 - J_1^2) \quad (1)$$

$$\frac{d}{dx}(xJ_1J_2) = x(J_1^2 - J_2^2) \quad (2)$$

$$\frac{d}{dx}(xJ_2J_3) = x(J_2^2 - J_3^2) \quad (3)$$

بضرب (1)، (2)، (3) في 1، 3، 5 على الترتيب والجمع نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx}[x(J_0J_1 + 3J_1J_2 + 5J_2J_3 + \dots)] \\ = x[(J_0^2 - J_1^2) + 3(J_1^2 - J_2^2) + 5(J_2^2 - J_3^2) + \dots] \\ = x[J_0^2 + 2(J_1^2 + J_2^2 + \dots)] = x \cdot 1 = x \end{aligned}$$

(من المثال السابق). وبالتكامل

$$x(J_0J_1 + 3J_1J_2 + 5J_2J_3 + \dots) = \int x dx = \frac{1}{2}x^2 + c \quad (4)$$

بوضع $x=0$ في (4) نجد أن $c=0$ أي أن

$$2J_0J_1 + 6J_1J_2 + 10J_2J_3 + \dots = x$$

مثال (٦): أثبت أن

$$\begin{aligned} \text{(i)} \quad J'_0 &= -J_1, & \text{(ii)} \quad J_2 - J_0 &= 2J''_0 \\ \text{(iii)} \quad J_2 &= J''_0 - \frac{1}{x}J'_0, & \text{(iv)} \quad J_2 + 3J'_0 + 4J''_0 &= 0 \end{aligned}$$

الحل: (i) من العلاقة التكرارية

$$xJ'_n = nJ_n - xJ_{n+1} \quad (1)$$

بوضع 0 بدلا من n في (1) نجد أن

$$xJ'_0 = -xJ_1 \rightarrow J'_0 = -J_1$$

(ii) من العلاقة التكرارية (v) وهي

$$2J'_0 = J_{n-1} - J_{n+1} \quad (2)$$

باشتقاق (2) نحصل على

$$2J''_n = J'_{n-1} - J'_{n+1} \quad (3)$$

بوضع $n-1$ ، $n+1$ بدلا من n على الترتيب في (2) نحصل على

$$2J'_{n-1} = J_{n-2} - J_n \quad (4)$$

$$2J'_{n+1} = J_n - J_{n+2} \quad (5)$$

بوضع قيم J'_{n-1} ، J'_{n+1} من (4) ، (5) في (3) يكون لدينا

$$2J''_n = \frac{1}{2}(J_{n-2} - J_n) - \frac{1}{2}(J_n - J_{n+2}) ,$$

$$4J''_n = J_{n-2} - 2J_n + J_{n+2} \quad (6)$$

بوضع 0 بدلا من n في (6) نحصل على

$$4J''_0 = J_{-2} - 2J_0 + J_2 = (-1)^2 J_n - 2J_0 + J_2 , \quad (J_{-n} = (-1)^n J_n)$$

$$4J''_0 = 2(J_2 - J_0) \Rightarrow 2J''_0 = J_2 - J_0$$

(iii) بوضع 1 بدلا من n في (1) نحصل على

$$xJ'_1 = J_1 - xJ_2 \quad \text{أى} \quad J_2 = x^{-1}J_1 - J'_1 \quad (7)$$

$$J'_1 = -J''_0 \Leftrightarrow J_1 = -J'_0 \quad \text{من الجزء (i)}$$

$$J_2 = x^{-1}(-J'_0) + J''_0 = J''_0 - x^{-1}J'_0 \quad \text{ومن (7) ينتج أن}$$

(iv) باشتقاق (6)

$$4J''_n = J'_{n-2} - 2J'_n + J'_{n+2} \quad (8)$$

بوضع $(n-2)$ ، $(n+2)$ بدلا من n في (2) نحصل على

$$2J'_{n-2} = J_{n-3} - J_{n-1} \quad (9)$$

$$2J'_{n+2} = J_{n+1} - J_{n+3} \quad (10)$$

بوضع قيم J'_{n-2} ، J'_{n+2} ، J'_n في (8) نحصل على

$$4J''_n = \frac{1}{2}(J_{n-3} - J_{n-1}) - (J_{n-1} - J_{n+1}) + \frac{1}{2}(J_{n+1} - J_{n+3})$$

$$8J''_n = J_{n-3} - 3J_{n-1} + 3J_{n+1} - J_{n+3} \quad (11)$$

بوضع 0 بدلا من n في (11) نحصل على

$$8J''_0 = J_{-3} - 3J_{-1} + 3J_1 - J_3$$

$$= -2J_3 + 6J_1, \quad (\because J_{-n} = (-1)^n J_n)$$

$$= -2J_3 - 6J'_0, \quad (\because J_1 = J'_0)$$

أى أن

$$8J''_0 + 2J_3 + 6J'_0 = 0 \Rightarrow J_3 + 3J'_0 + 4J''_0 = 0$$

٢٥-٥ أمثلة تحتوي تكامل العلاقات التكرارية

مثال (١): أثبت أن

$$\int_0^x x^{n+1} J_n(x) dx = x^{n+1} J_{n+1}(x), \quad n > -1$$

الحل: من العلاقة التكرارية (i) نجد أن

$$\frac{d}{dx} \{x^n J_n(x)\} = x^n J_{n-1}(x) \quad (1)$$

بوضع $n+1$ بدلا من n نحصل على

$$\frac{d}{dx} \{x^{n+1} J_{n+1}(x)\} = x^{n+1} J_n(x) \quad (2)$$

بتكامل (2) من 0 إلى x نحصل على

$$x^{n+1}J_{n+1}(x)\Big|_0^x = \int_0^x x^{n+1}J_n(x)dx$$

أو

$$\int_0^x x^{n+1}J_n(x)dx = x^{n+1}J_{n+1}(x)$$

مثال (٢): اثبت أن

$$J_{n+1}(x) = x \int_0^1 J_n(xy) y^{n+1} dy$$

الحل: بوضع $t = xy \Leftrightarrow xdy = dt$ وعلى ذلك

$$R.H.S = x \int_0^x J_n(t) \left(\frac{t}{x}\right)^{n+1} \frac{dt}{x} = x^{-n-1} \int_0^x t^{n+1} J_n(t) dt$$

$$= x^{-n-1} \int_0^x x^{n+1} J_n x dx$$

$$= x^{-n-1} x^{n+1} J_{n+1}(x) \quad (\text{من المثال السابق})$$

$$= J_{n+1}(x) = L.H.S.$$

مثال (٣): اثبت أن

$$(i) \frac{d}{dx} \{xJ_1(x)\} = xJ_0(x) \quad , \quad (ii) \int_0^b xJ_0(ax) dx = \frac{b}{a} J_1(ab)$$

الحل: (i) من العلاقة التكرارية (i) يكون لدينا

$$\frac{d}{dx} \{x^n J_n(x)\} = x^n J_{n-1}(x) \quad (1)$$

بوضع 1 بدلا من n نحصل على

$$\frac{d}{dx} \{xJ_1(x)\} = xJ_0(x)$$

(ii) بوضع $ax = t$ أى $adx = dt$ وعلى ذلك

$$\int_0^b x J_0(ax) dx = \frac{1}{a^2} \int_0^{ab} t J_0(t) dt$$

$$= \frac{1}{a^2} \int_0^{ab} \frac{d}{dt} (t J_1(t)) dt \quad \text{(من الجزء (i))}$$

$$= \frac{1}{a^2} [t J_1(t)]_0^{ab} = \frac{1}{a^2} [ab J_1(ab) - 0] \quad \text{حيث } J_1(0) = 0$$

$$= \frac{b}{a} J_1(ab) \quad \text{أى أن}$$

مثال (٤): أثبت أن

$$(i) \quad \frac{d}{dx} J_0(x) = -J_1(x) \quad , \quad (ii) \quad \int_a^b J_0(x) J_1(x) dx = \frac{1}{2} [J_0^2(a) - J_0^2(b)]$$

الحل: (i) من العلاقة التكرارية (ii) يكون لدينا

$$\frac{d}{dx} (x^{-n} J_n(x)) = -x^n J_{n+1}(x) \quad (1)$$

بوضع $n = 0$ فى (1) نجد أن

$$\frac{d}{dx} J_0(x) = -J_1(x) \quad (2)$$

(ii) باستخدام (2) نجد أن

$$\int_a^b J_0(x) J_1(x) dx = - \int_a^b J_0(x) J_0'(x) dx = \left[\frac{J_0^2}{2} \right]_a^b = \frac{1}{2} [J_0^2(a) - J_0^2(b)]$$

مثال (٥): أوجد $\int J_3(x) dx$ بدلالة J_0 ، J_1

الحل: من العلاقة التكرارية (ii)

$$x^{-n} J_{n+1} = \frac{d}{dx} \{x^{-n} J_n(x)\}$$

وبالتكامل

$$\int x^{-n} J_{n+1} dx = -x^{-n} J_n \quad (1)$$

والآن

$$\int J_3(x) dx = \int x^2 (x^{-2} J_3(x)) dx = x^2 (-x^{-2} J_2) - \int 2x (-x^{-2} J_2) dx$$

(بالتكامل التجزئ واستخدم (1) عندما $n=2$)

$$= -J_2 + 2(x^{-1} J_2) dx$$

$$= -J_2 + 2(-x^{-1} J_1) + c$$

$$\int J_3(x) dx = -J_2 - 2x^{-1} J_1 + c \quad (2)$$

ومن العلاقة التكرارية (vi)

$$\frac{2n}{x} J_n = J_{n-1} + J_{n+1} \quad (3)$$

بوضع $n=1$ في (3) فإن

$$J_2 = 2J_1/x - J_0 \quad (4)$$

من (2)، (4) نجد أن

$$\begin{aligned} \int J_3 dx &= -\left(\frac{2J_1}{x} - J_0\right) - 2x^{-1} J_2 + c \\ &= J_0 - \frac{4J_1}{x} + c \end{aligned}$$

مثال (٦): أوجد قيمة $\int x^3 J_3(x) dx$

الحل: حيث أن

$$\frac{d}{dx}(x^{-n} J_n) = -x^{-n} J_{n+1} \Rightarrow \int x^{-n} J_{n+1} dx = -x^{-n} J_n \quad (1)$$

والآن

$$\int x^{-3} J_3(x) dx = \int x^5 (x^{-2} J_3) dx$$

$$= x^5 (-x^{-2} J_2) - \int 5x^4 (-x^2 J_2) dx$$

(بالتكامل التجزئى واستخدم (1) عندما $n=2$)

$$= -x^3 J_2 + 5 \int x^2 J_2 dx$$

$$= -x^3 J_2 + 5 \int x^3 x^{-1} J_2 dx$$

$$= -x^3 J_2 + 5 \left[x^3 (-x^{-1} J_1) - \int 3x^2 (-x^{-1} J_1) dx \right]$$

(بالتكامل التجزئى واستخدم (1) عندما $n=1$)

$$= -x^3 J_2 - 5x^2 J_1 + 15 \int x J_1 dx$$

$$= -x^3 J_2 - 5x^2 J_1 + 15 \int x (-J_0') dx, \quad \because J_1 = -J_0'$$

$$= -x^3 J_2 - 5x^2 J_1 - 15 \left[x J_0 - \int 1 J_0 dx \right]$$

$$= -x^3 J_2 - 5x^2 J_1 - 15x J_0 + 15x \int J_0 dx.$$

مثال (٧): لثبت أن

$$\int x^{-1} J_n(x) dx = -x^{-1} J_{n-1} - 2x^{-2} J_{n-2} + c$$

الحل: بتكامل العلاقة التكرارية (2) نحصل على

$$\int x^{-n} J_{n+1} dx = -x^{-n} J_n \quad (1)$$

فإن

$$\int x^{-1} J_4 dx = \int x^2 [x^{-3} J_4 dx] = x^2 [-x^3 J_3] - \int 2x [-x^3 J_3] dx$$

وبالتكامل بالتجزئى، وباستخدام (1) مع $n=3$ نحصل على

$$= -x^{-1} J_3 + 2 \int x^{-2} J_3 dx = -x^{-1} J_3 + 2(-x^{-2} J_2) + c$$

(باستخدام (1) مع $n=3$)

$$= -x^{-1}J_3 - 2x^{-2}J_2 + c.$$

٢٥-٦ دالة بيسل المولدة:

تسمى الدالة $e^{\frac{x}{2}(z - \frac{1}{z})}$ بالدالة المولدة لدالة بيسل.

نظرية: أثبت أنه عندما يكون n عدد صحيح موجب، فإن J_n هي معامل z^n في مفكوك

$$\exp\left\{\frac{1}{2}x\left(z - \frac{1}{z}\right)\right\}$$

البرهان: لدينا

$$\exp\left\{\frac{1}{2}x\left(z - \frac{1}{z}\right)\right\} = e^{\frac{xz}{2}} e^{-\frac{x}{2z}}$$

$$= \left[1 + \left(\frac{x}{2}\right)z + \left(\frac{x}{2}\right)^2 \frac{z^2}{2!} + \dots + \left(\frac{x}{2}\right)^n \frac{z^n}{n!} + \dots\right] \cdot \left[1 - \left(\frac{x}{2}\right)z^{-1} + \left(\frac{x}{2}\right)^2 \frac{z^{-2}}{2!} - \dots + \left(\frac{x}{2}\right)^n \frac{(-1)^n z^{-n}}{n!} + \dots\right] \quad (1)$$

ويكون معامل z^n في (1) ناتج من ضرب معاملات z^{n+2}, z^{n+1}, z^n في القوس الأول مع معامل $z^0, z^{-1}, z^{-2}, \dots$ في القوس الثاني على الترتيب

$$= \left(\frac{x}{2}\right)^n \frac{1}{n!} - \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2} \frac{1}{(n+1)!} + \left(\frac{x}{2}\right)^{n+4} \frac{1}{(n+2)!} - \dots$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r!(n+r)!} \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2r} = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r!(n+r+1)!} \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2r} = J_n(x)$$

وأيضا معامل z^n ينتج من ضرب معامل $z^{-n-1}, z^{-n}, \dots, z^{-n-2}$ من القوس الثاني مع معاملات z^0, z^1, z^2 في القوس الأول على الترتيب نحصل على

$$\begin{aligned}
&= \left(\frac{x}{2}\right)^n \frac{(-1)^n}{n!} + \left(\frac{x}{2}\right)^{n+1} \frac{(-1)^{n+1} x}{(n+1)! 2} + \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2} \frac{(-1)^{n+2}}{(n+2)! 2!} \left(\frac{x}{2}\right)^2 + \dots \\
&= (-1)^n \left[\left(\frac{x}{2}\right)^n \frac{1}{n!} - \left(\frac{x}{2}\right)^{n+2} \frac{1}{(n+1)!} + \left(\frac{x}{2}\right)^{n+4} \frac{1}{(n+2)! 2!} + \dots \right] \\
&= (-1)^n J_n(x) \quad \text{كما سبق}
\end{aligned}$$

وعلى ذلك يكون معامل z^{-n} هو $(-1)^n J_n(x)$ أى

$$J_n(x) = (-1)^n x \quad (\text{معامل } z^{-n} \text{ مضروباً})$$

وأخيراً فى حاصل للضرب (1)، نحصل على معامل z^0 بضرب معاملات z^0, z^1, z^2, \dots فى القوس الأول فى معاملات $z^0, z^{-1}, z^{-2}, \dots$ فى القوس الثانى أى أن

$$= 1 - \left(\frac{x}{2}\right)^2 + \left(\frac{x}{2}\right)^4 \left(\frac{1}{2!}\right)^2 - \left(\frac{x}{2}\right)^6 \left(\frac{1}{3!}\right)^2 = 1 - \frac{x^2}{2^2} + \frac{x^4}{2^2 \cdot 4^2} \dots = J_0(x)$$

ونلاحظ أن معاملات $(z^n + (-1)^n z^{-n}), \dots, (z^2 + z^{-2}), (z - z^{-1}), z^0$ هى $J_n, \dots, J_2, J_1, J_0$ على الترتيب وعلى ذلك فمن (1) نجد أن

$$\exp\left\{\frac{x}{2}(z - 1/z)\right\} = J_0 + (z - z^{-1})J_1 + (z^2 + z^{-2})J_2 + \dots$$

$$= \sum_{n=-\infty}^{\infty} z^n J_n(x), \quad (J_{-n} = (-1)^n J_n) \quad \text{حيث}$$

مثال (١): أثبت أن

$$(i) \quad \cos(x \sin \phi) = J_0 + 2 \cos 2\phi \cdot J_2 + 2 \cos 4\phi \cdot J_4 + \dots$$

$$(ii) \quad \sin x (x \sin \phi) = 2 \sin \phi \cdot J_1 + 2 \sin 3\phi \cdot J_3 + \dots$$

$$(iii) \quad \cos(x \cos \phi) = J_0 - 2 \cos 2\phi \cdot J_2 + 2 \cos 4\phi \cdot J_4 + \dots$$

$$(iv) \quad \sin(x \cos \phi) = 2 \cos 2\phi \cdot J_1 - 2 \cos 3\phi \cdot J_3 + 2 \cos 5\phi \cdot J_5 + \dots$$

$$(v) \quad \cos x = J_0 - 2J_2 + 2J_4 = J_0 + 2 \sum (-1)^n J_{2n}$$

$$(vi) \quad \sin x = 2J_1 - 2J_3 + 2J_5 + \dots = 2 \sum (-1)^n J_{2n+1}(x)$$

الحل: لدينا

$$e^{\frac{x}{2} \left(z - \frac{1}{z} \right)} = J_0 + (z - z^{-1})J_1 + (z^2 + z^{-2})J_2 + \dots \quad (1)$$

بوضع $z = e^{i\varphi}$ والتألي $z^n = e^{in\varphi}$ ، $z^{-n} = e^{-in\varphi}$ فإنه من (1) نجد أن

$$e^{\frac{x}{2} (e^{i\varphi} - e^{-i\varphi})} = J_0 + (e^{i\varphi} - e^{-i\varphi})J_1 + (e^{2i\varphi} + e^{-2i\varphi})J_2 + \dots \quad (2)$$

وحيث أن

$$\cos n\varphi = (e^{in\varphi} + e^{-in\varphi})/2, \quad \sin n\varphi = (e^{in\varphi} - e^{-in\varphi})/2$$

فإنه من (2) نحصل على

$$\begin{aligned} \cos(x \sin \varphi) + i \sin(x \sin \varphi) &= J_0 + 2 \cos 2\varphi J_2 + \dots + \\ &+ 2i (\sin \varphi J_1 + \sin 3\varphi J_3 + \dots) \end{aligned} \quad (3)$$

(i) بمساواة الأجزاء الحقيقية في (3) نحصل على

$$\cos(x \sin \varphi) = J_0 + 2 \cos 2\varphi J_2 + 2 \cos 4\varphi J_4 + \dots \quad (4)$$

(ii) بمساواة الأجزاء التخيلية في (3) نحصل على

$$\sin(x \sin \varphi) = 2 \sin \varphi J_1 + 2 \sin 3\varphi J_3 + \dots \quad (5)$$

(iii) بوضع $\left(\frac{\pi}{2} - \varphi \right)$ بدلا من φ في (4) والتبسيط نحصل على

$$\cos(x \cos \varphi) = J_0 - 2 \cos 2\varphi J_2 + \dots \quad (6)$$

(iv) بوضع $\left(\frac{\pi}{2} - \varphi \right)$ بدلا من φ في (5) والتبسيط نحصل على

$$\sin(x \cos \varphi) = 2 \cos \varphi J_1 - 2 \cos 3\varphi J_3 + \dots \quad (7)$$

(v)، (vi) بوضع صفر بدلا من φ في (6)، (7) نحصل على

$$\cos x = J_0 - 2J_1 + 2J_2 - \dots = J_0(x) + 2 \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n J_{2n}(x)$$

$$\sin x = 2J_1 - 2J_3 + 2J_5 - \dots = 2 \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n J_{2n+1}(x)$$

مثال (٢): لثبت أن

$$(i) \quad x \sin x = 2(2^2 J_2 - 4^2 J_4 + 6^2 J_6 - \dots)$$

$$(ii) \quad x \cos x = 2(1^2 J_1 - 3^2 J_3 + 5^2 J_5 - \dots)$$

الحل: من المعادلة السابقة

$$\cos(x \sin \varphi) = J_0 + 2J_2 \cos 2\varphi + 2J_4 \cos 4\varphi + \dots \quad (1)$$

بالاشتقاق بالنسبة إلى φ نجد أن

$$-\sin(x \sin \varphi) x \cos \varphi = 0 - 2.2J_2 \sin 2\varphi - 2.4J_4 \sin 4\varphi + \dots \quad (2)$$

باشتقاق (2) مرة أخرى بالنسبة إلى φ نجد أن

$$\begin{aligned} & -\cos(x \sin \varphi)(x \cos \varphi)^2 + \sin(x \sin \varphi).(x \sin \varphi) \\ & = -2.2^2 J_2 \cos 2\varphi - 2.4^2 J_4 \cos 4\varphi - 2.6^2 J_6 \cos 6\varphi - \dots \end{aligned} \quad (3)$$

بوضع $\pi/2$ بدلا من φ في (3) نحصل على

$$x \sin x = 2(2^2 J_2 - 4^2 J_4 + 6^2 J_6 - \dots)$$

(ii) نبدأ من

$$\sin(x \sin \varphi) = 2J_1 \sin \varphi + 2J_3 \sin 3\varphi + \dots$$

باشتقاق مرتين بالنسبة إلى φ مرتين كما في (1) ونضع $\pi/2$ بدلا من φ فنحصل على النتيجة المطلوبة.

مثال (٣): استخدم الدالة المولدة لاثبات أن

$$J_n(x+y) = \sum_{r=-\infty}^{\infty} J_r(x)J_{n-r}(y)$$

الحل: نعرف أن

$$\exp\left(\frac{1}{2}(x+y)\right)\left(z - \frac{1}{z}\right) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} J_n(x+y)z^n \quad (1)$$

وبالتالي فإن $J_n(x+y)$ هي معامل z^n في مفكوك الطرف الأيمن في (1) وعلى ذلك يكون الطرف الأيسر في (1) يساوي

$$\exp\left(\frac{1}{2}x\left(z - \frac{1}{z}\right)\right) \cdot \exp\left(\frac{1}{2}y\left(z - \frac{1}{z}\right)\right) = \sum_{r=-\infty}^{\infty} J_r(x)z^r \cdot \sum_{s=-\infty}^{\infty} J_s(y)z^s \quad (2)$$

لقيمة r الثابتة، نحصل على z^n بأخذ $r+s=n$ أي $s=n-r$. وبالتالي جعل r ثابتة فيكون معامل z^n في (1) هو $J_r(x)J_{n-r}(y)$. وبالتالي معامل z^n الكلي نحصل عليه بتجميع الحدود من $r=-\infty$ إلى $r=\infty$ ويعطى $\sum_{r=-\infty}^{\infty} J_r(x)J_{n-r}(y)$ وبذلك نحصل على النتيجة المطلوبة.

ملحوظة: يمكن استخدام دالة بسل المولدة لاثبات العلاقات التكرارية.

٢٥-٧ خاصية التعلم لنوال بسل:

إذا كان λ_i, λ_j هما جذري للمعادلة $J_n(\lambda a) = 0$ فإن

$$\int_0^a x J_n(\lambda_i x) J_n(\lambda_j x) dx = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ \frac{a^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_i a), & i = j \end{cases}$$

أو

$$= \frac{a^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_i a) \delta_{ij}$$

٢٥-٨ فك الدالة $f(x)$ بدلالة متسلسلة بسل (مفكوك فوريير وبسل)
نظرية (١): إذا كانت $f(x)$ معرف على المنطقة $0 \leq x \leq a$ ولها مفكوك

$$f(x) = \sum_{i=1}^{\infty} c_i J_n(\lambda_i x) \quad (1)$$

حيث λ_i هي جذور للمعادلة

$$J_n(\lambda_i a) = 0 \quad (2)$$

فإن

$$c_i = \frac{2 \int_0^a x f(x) J_n(\lambda_i x) dx}{a^2 J_{n+1}^2(\lambda_i a)} \quad (3)$$

البرهان: بضرب طرفي (1) في $x J_n(\lambda_j x)$ فنحصل على

$$x f(x) J_n(\lambda_j x) = \sum_{i=1}^{\infty} c_i J_n(\lambda_i x) J_n(\lambda_j x) \quad (4)$$

بتكامل طرفي (4) بالنسبة إلى x من 0 إلى a فنجد أن

$$\int_0^a x f(x) J_n(\lambda_j x) dx = \sum_{i=1}^{\infty} c_i \int_0^a x J_n(\lambda_i x) J_n(\lambda_j x) dx \quad (5)$$

ومن خاصية التعامد لدالة بسل، فنحصل على

$$\int_0^a x J_n(\lambda_i x) J_n(\lambda_j x) dx = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ \frac{a^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_i a), & i = j \end{cases} \quad (6)$$

وباستخدام (6) فإن (5) تتحول إلى

$$\int_0^a x f(x) J_n(\lambda_j x) dx = c_j \frac{a^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_j a) \quad (7)$$

بوضع i بدلا من j في (7) فنحصل على

$$c_1 \frac{a^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_1 a) = \int_0^a x f(x) J_n(\lambda_1 x) dx$$

$$c_i = \frac{2 \int_0^a x f(x) J_n(\lambda_i x) dx}{a^2 J_{n+1}^2(\lambda_i a)} \quad (8)$$

مثال (١): فك الدالة $f(x)=1$ ، $0 \leq x \leq a$ في متسلسلة على الصورة $\sum_{i=1}^{\infty} c_i J_0(\lambda_i x)$ حيث λ_i هي جذور $J_0(\lambda a)=0$.

الحل: لدينا

$$f(x)=1 = \sum_{i=1}^{\infty} c_i J_0(\lambda_i x) \quad (1)$$

حيث

$$J_0(\lambda_i a)=0 \quad (2)$$

ولدينا أيضاً عندما $n=0$

$$c_i = \frac{2 \int_0^a x f(x) J_0(\lambda_i x) dx}{a^2 J_1^2(\lambda_i a)} = \frac{2 \int_0^a x J_0(\lambda_i x) dx}{a^2 J_1^2(\lambda_i a)}, \quad f(x)=1 \quad (3)$$

بوضع $\lambda_i x = t$ فإن $dx = dt / \lambda_i$ فإن

$$\begin{aligned} \int_0^a x J_0(\lambda_i x) dx &= \frac{1}{\lambda_i^2} \int_0^{\lambda_i a} t J_0(t) dt \\ &= \frac{1}{\lambda_i^2} \int_0^{\lambda_i a} \frac{d}{dt} \{t J_1(t)\} dt \end{aligned}$$

[لأن $\frac{d}{dx} [x^n J_n(x)] = x^n J_{n-1}(x)$, $\frac{d}{dx} [x J_1] = x J_0(x)$ وعلى ذلك يكون

$$\frac{1}{\lambda_i^2} [t J_1(t)]_{t=a\lambda_i}^{\infty} = \frac{1}{\lambda_i^2} [a\lambda_i J_1(a\lambda_i) - 0] , \quad J_1(0) = 0$$

$$\int_0^a x J_0(\lambda_i x) dx = \frac{a}{\lambda_i} J_1(a\lambda_i) \quad (4)$$

بإستخدام (3)، (4) نحصل على

$$c_1 = \frac{2(a/\lambda_i) J_1(a\lambda_i)}{a^2 J_1^2(\lambda_i a)} = \frac{2}{a^2 \lambda_i J_1(a\lambda_i)} \quad (5)$$

ونؤول (1) بإستخدام (5) إلى

$$1 = \frac{2}{a} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{J_0(\lambda_i x)}{\lambda_i J_0(\lambda_i a)}$$

مثال (٢): فك الدالة $f(x) = x$ على الصورة $\sum_{i=1}^{\infty} c_i J_1(\lambda_i x)$

$J_1(\lambda) = 0$ هي جذور λ_i ، $0 \leq x \leq 1$

الحل: لدينا

$$f(x) = x = \sum_{r=1}^{\infty} c_r J_1(\lambda_r x) \quad (1)$$

$$J_1(\lambda_r) = 0 \quad (2)$$

لدينا

$$c_r = \frac{2 \int_0^1 x^2 J_1(\lambda_r x) dx}{J_2^2(\lambda_r)} \quad (3)$$

بوضع $\lambda_r x = t$ فإن $dx = dt / \lambda_r$ وعلى ذلك

$$\int_0^a x^2 J_1(\lambda_r x) dx = \frac{1}{\lambda_r^3} \int_0^{\lambda_r} t^2 J_1(t) dt$$

$$= \frac{1}{\lambda_r^3} \int_0^{\lambda_r} \frac{d}{dt} (t^2 J_2(t)) dt$$

$$[\frac{d}{dt} (x^2 J_2(x)) = x^2 J_1(x) \text{ حيث }]$$

$$= \frac{1}{\lambda_r^3} \int_0^{\lambda_r} \frac{d}{dt} (t^2 J_2(t)) dt$$

$$= \frac{1}{\lambda_r^3} [t^2 J_2(t)]_0^{\lambda_r} = \frac{1}{\lambda_r^3} [\lambda_r^2 J_2(\lambda_r) - 0]$$

$$[J_2(0) = 0 \text{ حيث }]$$

وعلى ذلك

$$\int_0^1 x^2 J_1(\lambda_r x) dx = \frac{1}{\lambda_r} J_2(\lambda_r) \quad (4)$$

وباستخدام (4) فإن (3) تتحول إلى

$$c_r = 2/\lambda_r J_2(\lambda_r) \quad (5)$$

وباستخدام (5) فإن (4) تتحول إلى

$$x = 2 \sum_{r=1}^{\infty} \frac{J_1(\lambda_r x)}{\lambda_r J_2(\lambda_r)}, \quad 0 \leq x \leq 1$$

تمارين

(١) اثبت أن

$$(i) \int_0^{2\pi} \sqrt{\pi x} J_{1/2}(x) dx = 1 \quad (ii) J_{n+3} + J_{n+5} = \frac{2}{x}(n+4)J_{n+4}$$

$$(iii) 4J_n'' = J_{n-2} - 2J_n + J_{n+2}$$

$$(iv) \left(\frac{1}{x} \frac{d}{dx} \right)^m (x^n J_n) = x^{n-m} J_{n-m} \quad m > 0, m < n$$

$$(v) \left(\frac{1}{x} \frac{d}{dx} \right)^m (x^{-n} J_n) = (-1)^m x^{-n-m} J_{n+m}$$

$$(vi) x^{-n} J_n = (-1)^n \left(\frac{1}{x} \frac{d}{dx} \right)^n J_0, \quad (vii) J_n(-x) = (-1)^n J_n(x)$$

(٢) اوجد a, b حيث

$$\frac{d}{dx}(J_n(x)) = aJ_{n-1} + bJ_{n+1}$$

(٣) اثبت أن

$$i) J_{5/2}(x) = \left(\frac{2}{\pi x} \right)^{1/2} \left[\frac{3-x^2}{x^2} \sin x - \frac{3}{x} \cos x \right]$$

$$ii) J_{-5/2}(x) = \left(\frac{2}{\pi x} \right)^{1/2} \left[\frac{3-x^2}{x^2} \cos x + \frac{3}{x} \sin x \right]$$

$$iii) x^2 J_n'' + J_n' = \frac{n^2}{x} J_n - x J_n \quad (iv) \int J_{n+1}(x) dx = \int J_{n-1}(x) dx - 2J_n$$

$$v) \int_0^x x^2 J_0(x) J_1(x) dx = \frac{1}{2} x^2 J_1^2$$

$$vi) \int x^{-2} J_1(x) dx = -\frac{1}{3} x^{-1} J_2 - \frac{1}{3} J_1 + \frac{1}{2} \int J_0 dx$$

$$\text{vii)} \int J_0 \sin x dx = xJ_0 \sin x - xJ_1 \cos x + c$$

$$\text{viii)} J_0 = \frac{2}{x} \int_0^1 \frac{\cos x t dt}{1-t^2}$$

$$\text{(ix)} \int_0^{\pi/2} J_1(x \cos \theta) d\theta = \frac{1 - \cos x}{x}$$

(٤) استخدم الدالة المولدة لاثبات أن

$$J_n = [J_{n-1} + J_{n+1}] / 2, \quad n \text{ عدد صحيح}$$

$$\text{(٥)} \text{ فك الدالة } x^2 \text{ على الصورة } \sum_{r=1}^{\infty} c_r J_0(\lambda_r x), \quad 0 \leq x \leq a$$

λ_r هي جذور المعادلة $J_0(\lambda a) = 0$

(٦) إذا كان λ_i هي الجذور الموجبة $J_0(\lambda) = 0$ اثبت أن

$$\frac{1-x^2}{8} = \sum_{i=1}^{\infty} J_0(\lambda_i x) / \lambda_i^2 J_1(\lambda_i), \quad -1 < x < 1$$

(٧) إذا كان λ_i هي الجذور الموجبة $J_0(\lambda) = 0$ اثبت أن

$$x^3 = 2 \sum_{i=1}^{\infty} \frac{J_1(\lambda_i x)}{\lambda_i J_2(\lambda_i)}, \quad -1 < x < 1$$

(٨) اثبت أن

$$\text{(i)} J_n(x) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos(n\varphi - x \sin \varphi) d\varphi,$$

حيث n عدد صحيح موجب

$$\text{(ii)} J_n(x) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos(n\varphi - x \sin n\varphi) d\varphi,$$

حيث n أي عدد صحيح

$$\text{(iii)} J_0(x) = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos(x \sin \varphi) d\varphi = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} \cos(x \cos \varphi) d\varphi$$

$$\text{(iv)} \int_0^x x^2 J_0(x) J_1(x) dx = \frac{1}{2} x^2 J_1^2(x),$$

الباب السادس والعشرون

كثيرات حدود هيرمت

Hermite Polynomials

٢٦-١ مقدمة: تكون معادلة هيرمت للتفاضلية على الصورة

$$y'' - 2xy' + 2ny = 0 \quad (1)$$

حيث n ثابت . ويمكن إيجاد حلها بطريقة فروبنيوس على صورة متسلسلة قوى على الصورة

$$H_n(x) = \sum_{r=0}^{[n/2]} (-1)^r \frac{n!}{r!(n-2r)!} (2x)^{n-2r}$$

حيث $[n/2]$ سبق تعريفها

٢٦-٢ الدالة المولدة لكثيرات حدود هيرمت

نظرية (١):

$$e^{2tx-t^2} = \sum \frac{t^n}{n!} H_n(x)$$

البرهان: نعرف أن

$$\begin{aligned} e^{2tx-t^2} &= e^{2tx} e^{-t^2} = \sum_{s=0}^{\infty} \frac{(2tx)^s}{s!} \cdot \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-t^2)^r}{r!} \\ &= \sum_{s=0}^{\infty} \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{(2x)^s}{s!r!} t^{s+2r} \end{aligned} \quad (1)$$

ليكن $s+2r=n$ وبالتالي $s=n-2r$. فلقيمة r الثابتة ، يكون معامل t^n هو

$$(-1)^r \frac{(2x)^{n-2r}}{r!(n-2r)!} \quad (2)$$

حيث

$$s \geq 0 \Rightarrow n - 2r \geq 0 \Rightarrow n \geq 2r \Rightarrow r \leq n/2$$

والتي تعطى جميع قيم r حيث تكون (2) هي معامل t^n . إذا كانت n زوجية فإن $r < n/2$ الذي يبين أن r تتغير من 0 إلى $n/2$ أما إذا كانت n فردية فإن $r \leq n/2$ الذي يبين أن r تتغير من 0 إلى $(n-1)/2$. كما نلاحظ أن r عدد صحيح. وعلى ذلك فإن r تتغير من 0 إلى $[n/2]$ حيث:

$$[n/2] = \begin{cases} n/2, & n \text{ زوجية} \\ \frac{n-1}{2}, & n \text{ فردية} \end{cases}$$

ويكون معامل t^n الكلى فى التعبير e^{2x-t^2} يعطى بالعلاقة

$$\sum_{r=0}^{[n/2]} (-1)^r \frac{1}{r!(n-2r)!} (2x)^{n-2r}$$

أى

$$\frac{1}{n!} \sum_{r=0}^{[n/2]} (-1)^r \frac{n!}{r!(n-2r)!} (2x)^{n-2r} = \frac{1}{n!} H_n(x)$$

وأيضاً يكون معامل t^n فى $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} H_n(x)$ هو $\frac{1}{n!} H_n(x)$ وبهذا يثبت المطلوب.

٢٦-٣ تعبير مناظر لكثيرات حدود هيرمت (صيغة رودريج)

نظرية (١): العلاقة التالية صحيحة:

$$H_n(x) = (-1)^n e^{x^2} \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2}$$

البرهان: باستخدام الدالة المولدة فيكون لدينا

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} H_n(x) = e^{2tx-t^2} \quad (1)$$

بفك الدالة التي على الطرف الأيمن باستخدام نظرية تيلور فإننا من (1) نحصل على

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} H_n(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \left[\frac{\partial^n}{\partial t^n} e^{2tx-t^2} \right]_{t=0} \frac{t^n}{n!} \quad (2)$$

وبمساواة معامل t^n في الطرفين وحذف $n!$ من الطرفين نجد أن

$$\begin{aligned} H_n(x) &= \left[\frac{\partial^n}{\partial t^n} e^{2tx-t^2} \right]_{t=0} = \left[\frac{\partial^n}{\partial t^n} e^{x^2-(x-t)^2} \right]_{t=0} \\ &= e^{x^2} \left[\frac{\partial^n}{\partial t^n} e^{-(x-t)^2} \right]_{t=0} = e^{x^2} \left[(-1)^n \frac{\partial^n}{\partial x^n} e^{-(x-t)^2} \right]_{t=0} \\ &\quad \left\{ \frac{\partial^n}{\partial t^n} f(x-t) = (-1)^n \frac{\partial^n}{\partial x^n} f(x-t) \right\} \text{ حيث} \end{aligned}$$

$$= e^{x^2} \left[(-1)^n \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2} \right] = (-1)^n e^{x^2} \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2}$$

نظرية (٢): العلاقة التالية صحيحة

$$H_n(x) = 2^n \left\{ \exp \left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2} \right) \right\} x^n$$

البرهان: نعرف أن

$$\begin{aligned} \exp \left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2} \right) e^{2x} &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2} \right)^n e^{2x}, \\ &= \sum \frac{(-1)^n}{n!} \left(\frac{1}{2} \frac{d}{dx} \right)^{2n} e^{2x} \quad \left(e^x = \sum_0^{\infty} \frac{x^n}{n!} \text{ حيث} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n!} \frac{1}{2^{2n}} \frac{d^{2n}}{dx^{2n}} e^{2x} \\
&= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n!} \frac{1}{2^{2n}} (2t)^{2n} e^{2x} \\
&= e^{2x} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n!} t^{2n} = e^{2x} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-t^2)^n}{n!} t^{2n} \\
&= e^{2x} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-t^2)^n}{n!} = e^{2x} e^{-t^2}
\end{aligned} \tag{1}$$

وباستخدام الدالة المولدة، يكون لدينا

$$e^{2x} e^{-t^2} = e^{2x-t^2} = \sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^n}{n!} \tag{2}$$

وأيضا

$$e^{2x} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(2tx)^n}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{2^n x^n}{n!} t^n \tag{3}$$

بإستخدام (2)، فإن (1) تؤول إلى

$$\sum_{n=0}^{\infty} \exp\left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2}\right) \cdot \frac{2^n x^n}{n!} t^n = \sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^n}{n!} \tag{4}$$

وبمساواة معامل t^n على الطرفين في (4)، يكون لدينا

$$\exp\left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2}\right) \cdot \frac{2^n x^n}{n!} = \frac{H_n(x)}{n!} \Rightarrow \frac{2^n}{n!} \left\{ \exp\left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2}\right) \right\} x^n = \frac{H_n(x)}{n!}$$

أي

$$H_n(x) = 2^n \left\{ \exp\left(-\frac{1}{4} \frac{d^2}{dx^2}\right) \right\} x^n .$$

٢٦-٤ كثيرات حدود هيرمت لبعض قيم n الخاصة:

من التعريف

$$H_n(x) = \sum_{r=0}^{[n/2]} (-1)^r \frac{n!}{r!(n-2r)!} (2x)^{n-2r} \quad (1)$$

بوضع $n = 0, 1, 2, 3, \dots$ في (1) نحصل على

$$H_0(x) = \sum_{r=0}^0 (-1)^r \frac{0!}{r!(1-2r)!} (2x)^{-2r} = (-1)^0 \frac{1}{0!0!} (2x)^0 = 1$$

$$H_1(x) = \sum_{r=0}^0 (-1)^r \frac{1!}{r!(1-2r)!} (2x)^{1-2r} = (-1)^0 \frac{1}{0!0!} (2x)^1 = 2x$$

$$\begin{aligned} H_2(x) &= \sum_{r=0}^1 (-1)^r \frac{2!}{r!(2-2r)!} (2x)^{2-2r} \\ &= (-1)^0 \frac{2!}{0!2!} (2x)^2 + (-1)^1 \frac{2!}{0!2!} (2x)^0 = 4x^2 - 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} H_3(x) &= \sum_{r=0}^1 (-1)^r \frac{3!}{r!(3-2r)!} (2x)^{3-2r} \\ &= (-1)^0 \frac{3!}{0!3!} (2x)^3 + (-1)^1 \frac{3!}{1!1!} (2x)^1 = 8x^3 - 12x \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} H_4(x) &= \sum_{r=0}^2 (-1)^r \frac{4!}{r!(4-2r)!} (2x)^{4-2r} \\ &= (-1)^0 \frac{4!}{0!4!} (2x)^4 + (-1)^1 \frac{4!}{1!2!} (2x)^2 + (-1)^2 \frac{4!}{0!2!} (2x)^0 \\ &= 16x^4 - 48x^2 + 12, \end{aligned}$$

نظرية (١): تعطى قيم $H_{2n}(0)$ ، $H_{2n+1}(0)$ بالعلاقين

$$H_{2n}(0) = (-1)^n \frac{(2n)!}{n!} , \quad H_{2n+1}(0) = 0$$

البرهان: باستخدام الدالة المولدة يكون لدينا

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{H_n(0)}{n!} t^n = t^n = e^{-t^2} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-t^2)^n}{n!}$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{H_n(0)}{n!} t^n = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{n!} t^{2n} \quad (1)$$

وبمساواة معاملات t^{2n} في الطرفين

$$\frac{H_{2n}(0)}{(2n)!} = \frac{(-1)^n}{n!} \Rightarrow H_{2n}(0) = (-1)^n \frac{(2n)!}{n!}$$

وحيث أن الطرف الأيمن من (1) لا يحتوي على قيم قوى فردية للمتغير t وبمساواة معامل t^{2n+1} في طرفي (1) نجد أن

$$\frac{H_{2n+1}(0)}{(2n+1)!} = 0 \Rightarrow H_{2n+1}(0) = 0$$

٢٦-٥ خاصية التعمد لكثيرات حدود هيرمت: تعطى بالعلاقة

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_n(x) H_m(x) dx = 2^n n! \sqrt{\pi} \delta_{nm}$$

٢٦-٦ العلاقات التكرارية

نظرية (٥): يكون لكثيرات حدود هيرمت العلاقات التكرارية (الرجعية-التتابعية) التالية:

$$(i) \quad H'_n(x) = 2nH_{n-1}(x), \quad n \geq 1, \quad H'_0(0) = 0$$

$$(ii) \quad H_{n+1}(x) = 2xH_n(x) - 2nH_{n-1}(x), \quad n \geq 1, \quad H_1(x) = 2xH_0(x)$$

$$(iii) \quad H'_n(x) = 2xH_n(x) - H_{n+1}(x)$$

$$(iv) \quad H''_n(x) - 2xH'_n(x) + 2nH_n(x) = 0$$

البرهان: لدينا من التعريف

$$\sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^n}{n!} = e^{2x-t^2} \quad (1)$$

باشتقاق (1) بالنسبة إلى x نجد أن

$$\sum_{n=0}^{\infty} H'_n(x) \frac{t^n}{n!} = 2te^{2x-t^2} = 2t \sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^n}{n!}$$

والتالى

$$\sum_{n=0}^{\infty} H'_n(x) \frac{t^n}{n!} = 2 \sum_{n=0}^{\infty} H_n \frac{t^{n+1}}{n!} \quad (2)$$

بمساواة معاملات t^n فى الطرفين عندما $n=0$ نجد أن

$$H'_n(x) = 0$$

وكذلك بمساواة معاملات t^n فى الطرفين عندما $n \geq 1$ فإنه من (2) نجد أن

$$\frac{H'_n(x)}{n!} = \frac{H_{n-1}(x)}{(n-1)!} \Rightarrow H'_n(x) = 2nH_{n-1}(x)$$

(ii) باشتقاق طرفى (1) بالنسبة إلى t نحصل على

$$(2x - 2t)e^{2x-t^2} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{nt^{n-1}}{n!} H_n(x)$$

$$(2x - 2t) \sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^n}{n!} = \frac{0t^{0-1}}{0!} H_0(x) + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{t^{n-1}}{n!} H_n(x)$$

أى

$$2x \sum_{n=0}^{\infty} \frac{H_n(x)t^n}{n!} - 2 \sum_{n=0}^{\infty} H_n(x) \frac{t^{n+1}}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^{n+1}}{(n-1)!} H_n(x) \quad (4)$$

بمساواة معاملات t^n فى الطرفين عندما $n=0$ فى (4) نحصل على

$$2xH_0 = H_1(x)$$

وكذلك بمساواة معامل t^n في الطرفين عندما $n \geq 1$ في (4) نحصل على

$$2x \frac{H_n(x)}{n!} - 2 \frac{H_{n-1}(x)}{(n-1)!} = \frac{H_{n+1}(x)}{n!} \quad (5)$$

بضرب طرفي (5) في $n!$ مع ملاحظة $n! = n(n-1)!$ نحصل على

$$2xH_n(x) - 2nH_{n-1} = H_{n+1}$$

(iii) من العلاقتين التكراريين (1)، (2) يكون لدينا

$$H'_n(x) = 2nH_{n-1}(x) \quad (1)$$

$$H_{n+1} = 2xH_n(x) - 2nH_{n-1}(x) \quad (2)$$

بجمع (1)، (2) نحصل على

$$H'_n(x) = 2xH_n(x) - H_{n+1}(x)$$

(iv) حيث $H_n(x)$ هي حل المعادلة التفاضلية

$$y'' - 2xy' + 2ny = 0$$

وعلى ذلك فهي تحقق المعادلة

$$H''_n(x) - 2xH'_n(x) + 2nH_n(x) = 0$$

مثال (1): اثبت أن

$$\frac{d^m}{dx^m}(H_n(x)) = \frac{2^m n!}{(n-m)!} H_{n-m}(x), \quad m < n$$

الحل: نعرف أن

$$\sum_{n=0}^{\infty} H_n \frac{t^n}{n!} = e^{2xt - t^2} \quad (1)$$

باشتقاق (1) من المرات بالنسبة إلى x نحصل على

$$\sum \frac{t^n}{n!} \frac{d^m}{dx^m} \{H_n(x)\} = \frac{d^m}{dx^m} e^{2x-t^2} = (2t)^m e^{2x-t^2} = 2^m t^m \sum H_n(x) \cdot \frac{t^n}{n!}$$

وعلى ذلك

$$\sum \frac{t^n}{n!} \frac{d^m}{dx^m} \{H_n(x)\} = 2^m \sum_{n=0}^{\infty} H_n \frac{t^{n+m}}{n!} \quad (2)$$

وبمساواة معاملات t^n في طرفي (2) مع ملاحظة $m < n$ نجد أن

$$\frac{1}{n!} \frac{d^m}{dx^m} \{H_n(x)\} = 2^m \frac{H_{n-m}}{(n-m)!} \Rightarrow \frac{d^m}{dx^m} \{H_n(x)\} = \frac{2^m n!}{(n-m)!} H_{n-m}(x)$$

مثال (٢): أثبت أن

$$\int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-x^2} [H_n(x)]^2 dx = (\sqrt{\pi}) 2^n n! \left(n + \frac{1}{2}\right)$$

الحل: من العلاقات التكرارية

$$H_{n-1}(x) = 2xH_n(x) - 2nH_{n-1}(x) \Rightarrow xH_n(x) = nH_{n-1}(x) + \frac{1}{2}H_{n-1}(x) \quad (1)$$

وبضرب المعادلة الثانية في x نحصل على

$$x^2 H_n(x) = nxH_{n-1}(x) + \frac{1}{2}xH_{n-1}(x) \quad (2)$$

بوضع $n-1$ ، $n+1$ بدلا من n في المعادلة الثانية في (1) نحصل على

$$xH_{n-1}(x) = (n-1)H_{n-2}(x) + \frac{1}{2}xH_n(x) \quad (3)$$

$$xH_{n+1}(x) = (n+1)H_n(x) + \frac{1}{2}xH_{n+2}(x) \quad (4)$$

باستخدام (3)، (4) فإن (2) تتحول إلى

$$x^2 H_n(x) = n[(n+1)H_{n-1} + \frac{1}{2}H_n] + \frac{1}{2}[(n+1)H_n + \frac{1}{2}H_{n+2}]$$

لو

$$x^2 H_n = n(n-1)H_{n-2} + \frac{1}{4}H_{n+2} + (n + \frac{1}{2})H_n \quad (5)$$

بضرب طرفي (5) في $e^{-x^2} H_n(x)$ ثم التكامل بالنسبة إلى x من $-\infty$ إلى ∞ فنحصل على

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-x^2} [H_n(x)]^2 dx &= n(n-1) \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_n(x) H_{n-2}(x) dx \\ &+ \frac{1}{4} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_n(x) H_{n+2}(x) dx + (n + \frac{1}{2}) \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} [H_n(x)]^2 dx \\ &= 0 + 0 + (n + \frac{1}{2}) \sqrt{\pi} 2^n n! \end{aligned}$$

$$[\text{حيث } \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_n H_m dx = \sqrt{\pi} 2^n n! \delta_{nm} \text{ من شرط التعامد}]$$

مثال (٢): إذا كان $\psi_n = e^{-x^2/2} H_n(x)$ ، H_n هي كثيرات حدود هيرميت من الدرجة n اثبت أن

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_m(x) \psi_n(x) dx = 2^n n! \sqrt{\pi} \delta_{nm}$$

الحل: لدينا

$$\psi_n = e^{-x^2/2} H_n(x) \quad (1)$$

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} \psi_m(x) \psi_n(x) dx &= \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2/2} H_m e^{-x^2/2} H_n dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_m H_n dx = 2^n n! \sqrt{\pi} \delta_{nm} \end{aligned}$$

تمارين

١- اوجد قيمة $\int_{-\infty}^{\infty} x e^{-x^2} H_n(x) H_m(x) dx$

٢- عبر عن $H_n(x) = x^4 + 2x^3 + 2x^2 + 0x - 3$ بدلالة كثيرات حدود هيرمت

٣- اثبت أن $p_n(x) = \frac{2}{\sqrt{\pi} n!} \int_{-\infty}^{\infty} t^n e^{-t^2} H_n(xt) dt$

٤- إذا كانت $\psi_n = e^{-x^2/2} H_n(x)$ اثبت أن

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_m(x) \psi'_n(x) dx = \begin{cases} 0 & m \neq n \pm 1 \\ 2^{2n-1} n! \sqrt{\pi} & m = n-1 \\ -2^{2n} (n+1)! \sqrt{\pi} & m = n+1 \end{cases}$$

٥- استخدم صيغة رودريج لكثيرات حدود هيرمت والتكامل بالتجزئ لاثبات أن

$$\psi = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} H_n(x) H_m(x) dx = 2^n n! \sqrt{\pi} \delta_{mn}$$

(حيث صيغة رودريج $H_n(x) = (-1)^n e^{x^2} \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2}$)

٦- اثبت أن

$$\sum_{k=0}^{\infty} \frac{H_k(x) H_k(y)}{2^k k!} = \frac{H_{n+1}(y) H_n(x) - H_{n+1}(x) H_n(y)}{2^{n+1} n! (y-x)}$$

٧- اثبت أن

$$H_5(x) = 32x^5 - 160x^3 + 120x$$

٨- اثبت أن

(i) $\int_{-\infty}^{\infty} [H_n(x)]^2 e^{-x^2} dx = \sqrt{\pi} 2^n n!$

(ii) $H_n(x) = 2^{n+1} e^{x^2} \int_x^{\infty} e^{-t^2} t^{n+1} P_n\left(\frac{x}{t}\right) dt$

الباب السابع والعشرون

كثيرات حدود لاجير

Laguerre Polynomials

٢٧-١ مقدمة: تسمى المعادلة التفاضلية التى على الصورة

$$xy'' + (1-x)y' + ny = 0$$

بمعادلة لاجير. ويمكن إيجاد حلها باستخدام طريقة فروبنيوس على الصورة

$$L_n(x) = \sum_{r=0}^{\infty} (-1)^r \frac{n!}{(n-r)!(r!)^2} x^r$$

وهى كثيرة حدود من رتبة n .

وتوجد صورة أخرى لكثيرات حدود لاجير من رتبة n وهى

$$L_n(x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r (n!)^2 x^r}{(n-r)!(r!)^2}$$

٢٧-٢ الدالة المولدة لكثيرات حدود لاجير

نظرية (١): تكون الدالة المولدة على الصورة

$$\exp\{-xt/(1-t)\}/(1-t) = \sum_{r=0}^{\infty} L_n(x) t^r$$

البرهان: لاثبات المطلوب يجب علينا اثبات أن معامل t^n فى مفكوك الطرف الأيسر (فى قوى تنازلية للمتغير t) يكون $L_n(x)$.

$$\frac{\exp[-xt/(1-t)]}{1-t} = \frac{1}{1-t} \sum_{r=0}^{\infty} \left(\frac{-xt}{1-t} \right)^r \frac{1}{r!}$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r!} x^r t^r (1-t)^{-(r+1)}$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(-1)^r}{r!} x^r t^r \sum_{s=0}^{\infty} \frac{(r+s)!}{r!s!} \quad (\text{من نظرية ذات الحدين})$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \sum_{s=0}^{\infty} (-1)^r \frac{(r+s)!}{(r!)^2 s!} x^r t^{r+s}$$

لتكن r ثابتة. فإن معامل t^n يمكن الحصول عليه بوضع $r+s=n$ أى $s=n-r$. ولقيمة r المختارة فإن معامل t^n يكون

$$(-1)^r \frac{n!}{(r!)^2 (n-r)!} x^r$$

ولكن $r \geq 0 \Rightarrow n-r \geq 0 \Rightarrow r \leq n$ والتي تعطى قيم r المسموح بها لإيجاد معامل t^n . ويكون معامل t^n للكل معطى بالعلاقة

$$\sum_{r=0}^n (-1)^r \frac{n!}{(r!)^2 (n-r)!} x^r = L_n(x) \quad (\text{من التعريف})$$

تعريف آخر لكثيرة حدود لاجير معطى بالنظرية التالية
نظرية (٢):

$$L_n(x) = \frac{e^x}{n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^n e^{-x})$$

البرهان: باستخدام نظرية لينتزر (Leibnitz)

$$D^n(uv) = \frac{d^n}{dx^n}(uv) = D^n u v + {}^n C_1 D^{n-1} u Dv + \dots + {}^n C_r D^{n-r} u D^r v + u D^n v$$

$$\text{i.e. } D^n(uv) = \sum_{r=0}^n {}^n C_r D^{n-r} u D^r v$$

وعلى ذلك

$$\begin{aligned} \frac{e^x}{n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^n e^{-x}) &= \frac{e^x}{n!} \sum_{r=0}^n {}^n C_r D^{n-r} x^n D^r e^{-x} \\ &= \frac{e^x}{n!} \sum_{r=0}^n {}^n C_r \frac{n!}{\{n-(n-r)\}!} x^{n-(n-r)} \cdot (-1)^r e^{-x} \end{aligned}$$

$$[D^n x^m = \frac{m!}{(m-n)!} x^{m-n}, D^n e^{ax} = a^n e^{ax} \quad \text{حيث}]$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{e^x}{n!} \frac{n!}{r!(n-r)!} \frac{n!}{r!} x^r (-1)^r e^{-x} = \sum_{r=0}^n \frac{(-1)^r n!}{(r!)^2 (n-r)!} x^r = L_n(x)$$

٢٧-٣ بعض صور كثيرات حدود لاجير:

نعرف أن

$$L_n(x) = \frac{e^x}{n!} \frac{d^n}{dx^n} (x^n e^{-x}) \quad (1)$$

بوضع $n = 0, 1, 2, \dots$ في (1)

$$L_0(x) = \frac{e^x}{0!} (x^0 e^{-x}) = 1 ,$$

$$L_1(x) = \frac{e^x}{1!} \frac{d}{dx} (x e^{-x}) = e^x (e^{-x} - x e^{-x}) = 1 - x$$

$$L_2(x) = \frac{e^x}{2!} \frac{d^2}{dx^2} (x^2 e^{-x}) = \frac{e^x}{2!} \frac{d}{dx} \left(\frac{d}{dx} (x^2 e^{-x}) \right) = \frac{e^x}{2!} \frac{d}{dx} (2x e^{-x} - x^2 e^{-x})$$

$$= \frac{e^x}{2!} [2x e^{-x} + 2x (-e^{-x})] - \{2x e^{-x} + x^2 (-e^{-x})\} = \frac{1}{2!} \{2 - 4x + x^2\}.$$

٢٧-٤ خاصية التعمد (Orthogonality)

نظرية (١):

$$\int_0^{\infty} e^{-x} L_n(x) L_m(x) dx = \delta_{mn} = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ 1 & , m = n \end{cases}$$

البرهان: باستخدام الدالة المولدة

$$\sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n = \frac{\exp\left(-\frac{xt}{1-t}\right)}{1-t}, \quad \sum_{m=0}^{\infty} L_m(x) s^m = \frac{\exp\left(-\frac{xs}{1-s}\right)}{1-s}$$

بالضرب نحصل على

$$\sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} L_n(x) L_m(x) t^n s^m = e^{-x \left[\frac{t}{1-t} + \frac{s}{1-s} \right]} \cdot \frac{1}{(1-t)(1-s)} \quad (1)$$

بضرب طرفى (1) فى e^{-x} وتكامل الطرفين بالنسبة إلى x من 0 إلى ∞ نحصل على

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} \left[\int_0^{\infty} e^{-x} L_n(x) L_m(x) dx \right] t^n s^m \\ = \frac{1}{(1-t)(1-s)} \int_0^{\infty} e^{-x \left[1 + \frac{t}{1-t} + \frac{s}{1-s} \right]} dx \\ = \frac{1}{(1-t)(1-s)} \left[\frac{e^{-x \left[1 + \frac{t}{1-t} + \frac{s}{1-s} \right]}}{- \left[1 + \frac{t}{1-t} + \frac{s}{1-s} \right]} \right]_0^{\infty} \\ = \frac{1}{(1-t)(1-s)} \cdot \frac{1}{1 + \frac{t}{1-t} + \frac{s}{1-s}} = \frac{1}{(1-t)(1-s) + t(1-s) + s(1-t)} \\ = \frac{1}{1-st} = (1-st)^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} s^n t^n \quad (\text{من نظرية ذات الحدين}) \end{aligned}$$

وعلى ذلك

$$\sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^{\infty} \left[\int_0^{\infty} e^{-x} L_n(x) L_m(x) dx \right] t^n s^m = \sum_{n=0}^{\infty} s^n t^n \quad (2)$$

نلاحظ قوى t ، s تكون دائما متساوية فى كل حد على الطرف الأيمن فى (2). عندما $n \neq m$ تساوى معامل $t^n s^m$ على طرفى (2) نحصل على

$$\int_0^{\infty} e^{-x} L_n(x) L_m(x) dx = 0, \quad m \neq n \quad (3)$$

وأخيراً مساواة معاملات $t^n s^m$ على طرفي (2) نحصل على

$$\int_0^{\infty} e^{-x} \{L_n(x)\}^2 dx = 1 \quad (4)$$

باستخدام (2)، (3)، (4) نحصل على

$$\int_0^{\infty} e^{-x} L_m(x) L_n(x) dx = \delta_{mn} = \begin{cases} 0 & , m \neq n \\ 1 & , m = n \end{cases}$$

نظرية (٢): إذا كانت $f(x)$ كثيرة حدود من درجة m فإنه يمكن فك $f(x)$ على الصورة

$$f(x) = \sum_{r=0}^m C_r L_r(x)$$

حيث

$$C_r = \int_0^{\infty} e^{-x} L_r(x) f(x) dx$$

٢٧-٥ العلاقات التكرارية لكثيرات حدود لاجير:

نظرية (١): العلاقات التالية صحيحة

$$\text{I. } (n+1)L_{n+1}(x) = (2n+1-x)L_n(x) - nL_{n-1}(x)$$

$$\text{II. } xL'_n(x) = nL_n(x) - nL_{n-1}(x)$$

$$\text{III. } L'_n(x) = -\sum_{r=0}^{n-1} L_r(x)$$

البرهان: نعرف أن

$$\sum_{r=0}^{\infty} L_r(x) t^r = \frac{\exp\{-xt/(1-t)\}}{1-t} \quad (1)$$

باشتقاق طرفي (1) بالنسبة إلى t نحصل على

$$\sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) n t^{n-1} = \frac{1}{(1-t)^2} \exp\left\{-\frac{xt}{1-t}\right\} - \frac{1}{1-t} \cdot \exp\left\{-\frac{xt}{1-t}\right\} \cdot \frac{x}{(1-t)^2}$$

$$\Rightarrow = \frac{1}{1-t} \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n - \frac{x}{(1-t)^2} \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n$$

من (1). بضرب الطرفين في $(1-t)^2$ فنحصل على

$$(1-2t+t^2) \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) n t^{n-1} = (1-t) \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n - x \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n$$

أى

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^{n-1} - 2 \sum_{n=0}^{\infty} n L_n(x) t^n + \sum_{n=0}^{\infty} n L_n(x) t^{n+1} \\ = \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n - \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^{n+1} - x \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n \end{aligned} \quad (2)$$

بمساواة معاملات t^n في الطرفين في (2) نحصل على

$$\begin{aligned} (n+1)L_{n+1}(x) - 2nL_n(x) + (n-1)L_{n-1}(x) = L_n(x) - L_{n-1}(x) - xL_n(x) \\ \Rightarrow (n+1)L_{n+1}(x) = (2n+1-x)L_n(x) - nL_{n-1}(x) \end{aligned} \quad (3)$$

(III) باشتقاق طرفى (1) بالنسبة إلى x نحصل على

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} L'_n(x) t^n = \frac{1}{1-t} \exp\left\{-\frac{xt}{1-t}\right\} \cdot \left\{-\frac{t}{1-t}\right\} \\ \sum_{n=0}^{\infty} L'_n(x) t^n = \frac{-1}{1-t} - \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n \end{aligned} \quad ((1) \text{ من})$$

$$(1-t) \sum_{n=0}^{\infty} L'_n(x) t^n = -t \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^n$$

$$\sum_{n=0}^{\infty} L'_n(x) t^n - \sum_{n=0}^{\infty} L'_n(x) t^{n+1} = - \sum_{n=0}^{\infty} L_n(x) t^{n+1} \quad (4)$$

بمساواة معلومات t^n في طرفى (4) نحصل على

$$L'_n(x) - L'_{n-1}(x) = -L_{n-1}(x) \quad (5)$$

لدينا العلاقة التكرارية (1)

$$(n+1)L_{n+1} = (2n+1-x)L_n - nL_{n-1} \quad (6)$$

باشتقاق (6) بالنسبة إلى x نحصل على

$$(n+1)L'_{n+1} = (2n+1-x)L'_n(x) - L_n - nL'_{n-1} \quad (7)$$

ومن (5) نحصل على

$$L'_{n-1} = L'_n + L_{n-1} \quad (8)$$

وبوضع $(n+1)$ بدلا من n في (5) نحصل على

$$L'_{n+1} - L'_n = -L_n \Rightarrow \therefore L'_{n+1} = L'_n - L_n \quad (9)$$

وبوضع قيم L'_{n+1} ، L'_{n-1} في (7) نحصل على

$$(n+1)\{L'_n - L_n\} = (2n+1-x)L'_n - L_n - n[L'_n + L_{n-1}]$$

أى

$$xL'_n = nL_n - nL_{n-1}$$

وبالمثل يمكن إثبات للعلاقة (III)

مثال (١): أثبت أن $L_n(0) = 1$

الحل: حيث أن

$$\sum_{n=0}^{\infty} t^n L_n(x) = \frac{1}{1-t} e^{-xt/(1-t)}$$

وبوضع $x=0$ فإن

$$\sum_{n=0}^{\infty} t^n L_n(0) = \frac{1}{1-t} = (1-t)^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} t^n$$

وهي متطابقة وبمساواة معامل t^n في الطرفين نجد أن $L_n(0) = 1$

مثال (٢): لثبت أن

$$(i) L'_n(0) = -n, \quad (ii) L''_n(0) = \frac{1}{2}n(n-1)$$

الحل: حيث أن L_n حل لمعادلة لاجير التفاضلية

$$xy'' + (1-x)y' + ny = 0 \quad (1)$$

فإن

$$xL''_n + (1-x)L'_n + nL_n = 0 \quad (2)$$

بوضع $x=0$ واستخدم $L_n(0)=1$ فإن من (2) نحصل على

$$0 + (1-0)L'_n(0) + n \cdot 1 = 0 \Rightarrow L'_n(0) = -n$$

(ii) حيث أن الدالة المولدة

$$\frac{1}{1-t} \exp(-xt/(1-t)) = \sum_{n=0}^{\infty} t^n L_n(x) \quad (3)$$

باشتقاق (3) مرتين بالنسبة إلى x فنجد أن

$$\frac{\exp(-xt/(1-t))}{(1-t)} \left(-\frac{t}{1-t} \right)^2 = \sum_{n=0}^{\infty} L''_n(x) t^n \quad (4)$$

بوضع $x=0$ فإنه من (4) نجد أن

$$\sum_{n=0}^{\infty} L''_n(0) t^n = t^2(1-t)^{-3} \quad (5)$$

بمساواة معاملات t^n في طرفي (5) نحصل على

معامل t^n في مفكوك $t^2(1-t)^{-3}$ هو $L''_n(0)$

معامل t^{n-2} في مفكوك $(1-t)^{-3}$ هو

$$= \frac{(-3)(-3-1)\dots(-3-n-(n+2)+1)}{(n-2)!} (-1)^{n-2}$$

$$= \frac{(-3)(-4)\dots(-n)}{(n-2)!} (-1)^{n-2} = \frac{3.4.5\dots n}{(n-2)!} (-1)^{n-2} (-1)^{n-2}$$

$$= \frac{1.2.3\dots n}{1.2(n-2)!} = \frac{n!}{2(n-2)!} = \frac{n(n-1)}{2} \quad \therefore L_n''(0) = \frac{n(n-1)}{2}$$

مثال (٣): اوجد قيم

$$(i) \int_0^\infty e^{-x} L_3(x) L_5(x) dx, \quad (ii) \int_0^\infty e^{-x} [L_4(x)]^2 dx$$

الحل: من خاصية تعامد $L_n(x)$ يكون لدينا

$$(i) \int_0^\infty e^{-x} L_3(x) L_5(x) dx = 0$$

$$(ii) \int_0^\infty e^{-x} [L_4(x)]^2 dx = 1$$

$$\text{مثال (٤): باخذ } \sum_{n=0}^\infty \frac{t^n}{n!} L_n(x) = \frac{1}{1-t} \exp\left(-\frac{tx}{1-t}\right) \text{ اثبت}$$

$$L_n'(x) = n[L_{n-1}'(x) - L_{n-1}(x)]$$

الحل: حيث

$$\sum_{n=0}^\infty \frac{t^n}{n!} L_n(x) = \frac{1}{1-t} \exp(-tx / (1-t)) \quad (1)$$

باشتقاق الطرفين بالنسبة إلى x نحصل على

$$\sum_{n=0}^\infty \frac{t^n}{n!} L_n'(x) = \frac{1}{1-t} e^{-tx/(1-t)} \left(-\frac{t}{1-t}\right)$$

أى

$$\sum \frac{t^n}{n!} L'_n(x) = -\frac{1}{1-t} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} L_n(x)$$

ای

$$(1-t) \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} L'_n(x) = -t \sum_{n=0}^{\infty} \frac{t^n}{n!} L_n(x)$$

ای

$$\sum \frac{t^n}{n!} L'_n(x) = \sum \frac{t^{n+1}}{n!} L'_n(x) - \sum \frac{t^{n+1}}{n!} L_n(x) \quad (2)$$

بمساواة معامل t^n في طرفي (2) نجد أن

$$\frac{1}{n!} L'_n(x) = \frac{1}{(n-1)!} L'_{n-1}(x) - \frac{1}{(n-1)!} L_{n-1}(x)$$

وبالتالي

$$L'_n(x) = n[L'_{n-1}(x) - L_{n-1}(x)].$$

تمارين

١- عبر عن $10 - 23x + 10x^2 - x^3$ بدلالة كثيرات حدود لاجير

٢- اثبت أن

$$L_n(2x) = n! \sum_{m=0}^n \frac{(-1)^m 2^{n-m}}{m!(n-m)!} L_{n-m}(x)$$

٣- اثبت أن

$$\int_x^\infty e^{-y} L_n(y) dy = e^{-x} [L_n(x) - L_{n-1}(x)]$$

٤- اثبت أن

$$\int_0^\infty e^{-x} L_n(y) dx = \frac{1}{s} \left(1 - \frac{1}{s}\right)^n$$

٥- اثبت أن

$$xL_n''(x) + (1-x)L_n'(x) + L_n(x) = 0$$

$$xL_n'(x) = nL_n(x) - n^2 L_{n-1}(x)$$

٦- اثبت أن

٧- اثبت أن

$$\int_0^x e^{-y} x^k L_n(x) dx = \begin{cases} 0 & k < n \\ (-1)^n n! & k = n \end{cases}$$

٨- إذا كانت كثيرة حدود لاجير $L_q(x)$ معرفة كالتالى

$$e^{-xs/1-s} = \sum_{q=0}^{\infty} \frac{L_q(x)}{q!} s^q \quad s < 1$$

اثبت أن

$$(i) L_q' = qL_{q-1}' - qL_{q-1}$$

$$(ii) L_{q+1} = (2q+1-x)L_q - q^2 L_{q-1}$$

الباب الثامن والعشرون

الدالة فوق الهندسية

Hypergeometric function

٢٨-١ مقدمة: ليكن n عدد صحيح موجب فإن الرمز

$$(\alpha)_n = x(\alpha+1)\dots(\alpha+n-1) \quad (1)$$

$$(\alpha_0) = 1 \quad (2)$$

وعلى ذلك

$$\begin{aligned} 1- (\alpha)_n &= \alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\dots(\alpha+n-1) \\ &= \frac{1.2.3\dots(\alpha-1)(\alpha)(\alpha+1)\dots(\alpha+n-1)}{1.2.3\dots(\alpha-1)} \\ &= \frac{\Gamma(\alpha+n)}{\Gamma(\alpha)} \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} 2- (\alpha)_{n+1} &= \alpha(\alpha+1)\dots(\alpha+(n+1)-1) \\ &= \alpha[(\alpha+1)(\alpha+2)\dots(\alpha+1+n-1)] \\ &= \alpha(\alpha+1)_n \end{aligned} \quad (4)$$

$$\begin{aligned} 3- (\alpha+n)(\alpha)_n &= \alpha(\alpha+1)\dots(\alpha+n-1)(\alpha+n) \\ &= \alpha(\alpha+1)\dots(\alpha+n-1)(\alpha+n+1-1) = (\alpha)_{n+1} \end{aligned} \quad (5)$$

٢٨-٢ تعريفات:

أ - تعريف: الدالة فوق الهندسية العامة

وهي الدالة التي يرمز لها

$${}_mF_n(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n) = \sum_{r=1}^{\infty} \frac{(\alpha_1)_r (\alpha_2)_r \dots (\alpha_m)_r}{(\beta_1)_r (\beta_2)_r \dots (\beta_n)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (1)$$

والتي يرمز لها ايضا

$${}_mF_n \left[\begin{matrix} \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m : \\ \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n : \end{matrix} x \right] \quad (2)$$

سوف نعتبر حالتين خاصتين من (1) في هذا الباب والذي سنسردها في البندين التاليين

على الترتيب $m = n = 1$ ، $m = 2, n = 1$

ب- تعريف (١): الدالة فوق الهندسية المدمجة (كيومر)

Confluent hypergeometric function or (Kummer function)

يرمز للدالة فوق الهندسية المدمجة

$${}_2F_1(\alpha; \beta; x) \quad \text{أو} \quad F(\alpha; \beta; x) \quad \text{أو} \quad M(\alpha; \beta; x)$$

وتعرف كالاتي

$$F(\alpha; \beta; x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r}{(\beta)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (1)$$

وفي بعض الأحيان نستخدم التعريف على الصورة

$$F(\alpha; \beta; x) = 1 + \frac{\alpha}{1\beta}x + \frac{\alpha(\alpha+1)}{1.2\beta(\beta+1)}x^2 \quad (2)$$

ج- تعريف (٢): الدالة فوق الهندسية

وفي بعض الأحيان يكون لدينا التعريف

$${}_2F_1(\alpha_1, \alpha_2; \gamma; x) \quad \text{أو} \quad F(\alpha, \beta; \gamma; x) = \sum \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (1)$$

أي أن الطرف الأيمن له الصورة

$$= 1 + \frac{\alpha\beta}{1.\gamma}x + \frac{\alpha(\alpha+1)(\beta)(\beta+1)}{1.2\gamma(\gamma+1)}x^2 + \dots \quad (2)$$

وإذا كانت $\beta=1$ ، $\beta=\gamma$ فإن المتسلسلة (2) تأخذ الصورة

$$=1+x+x^2+\dots$$

وهي متسلسلة هندسية. وحيث أن (2) تختزل إلى المتسلسلة الهندسية كحالة خاصة فإن (2) تسمى بالمتسلسلة فوق الهندسية.

ملحوظة (1): وفي بعض الأحيان تستخدم التعريف

$$F(\alpha, \beta; \gamma; x) = 1 + \frac{\alpha\beta x}{\gamma 1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1) x^2}{\gamma(\gamma+1) 2!} + \dots \quad (3)$$

ملحوظة (2): الدالة فوق الهندسية $F(a, b; c; x)$ يمكن كتابتها على الصور التالية

$$F(a, b; c; x) = (1-x)^{c-a-b} F(c-a, c-b; c; x) \quad (4)$$

$$= (1-x)^{-a} F(a, c-b; c; \frac{x}{x-1}) \quad (5)$$

$$= (1-x)^{-b} F(b, c-a; c; \frac{x}{x-1}) \quad (6)$$

د - معادلة جاوس فوق الهندسية

Gauss's hypergeometric function

يكون لها الصورة

$$x(1-x) \frac{d^2 y}{dx^2} + (\gamma - (\alpha + \beta + 1)x) \frac{dy}{dx} - \alpha\beta y = 0$$

هـ - خاصية التماثل للدالة فوق الهندسية (Symmetric property)

لا تتأثر الدالة فوق الهندسية إذا بدلنا α ، β مع ثبات γ أي أن

$$F(\alpha, \beta; \gamma; x) = F(\beta, \alpha; \gamma; x)$$

البرهان: من التعريف

$$F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (1)$$

فإن

$$F(\beta, \gamma, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\beta)_r (\alpha)_r}{(\gamma)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (2)$$

٢٨-٣ بعض النظريات

نظرية (١): (اشتقاق الدوال فوق الهندسية) تحقق الدالة فوق الهندسية الخاصة:

$$\frac{d}{dx} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{\alpha\beta}{\gamma} F(\alpha+1, \beta+1, \gamma+1; x)$$

ومنها نستنتج أن :

$$(I) \quad \frac{d}{dx} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} F(\alpha+n, \beta+n, \gamma+n; x)$$

$$(II) \quad \left[\frac{d^n}{dx^n} F(\alpha, \beta, \gamma, x) \right]_{x=0} = \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n}$$

البرهان: من التعريف

$$F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r} \frac{x^r}{r!} \quad (1)$$

بإشتقاق (1) بالنسبة إلى x نحصل

$$\frac{d}{dx} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r} \frac{x^r}{r!} r x^{r-1} = \sum_{r=1}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r (r-1)!} x^{r-1}$$

(حيث أن الحد مع $r=0$ يتلاشى). وعلى ذلك بوضع $r = m+1$ نجد أن

$$\sum_{m=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_{m+1} (\beta)_{m+1}}{(\gamma)_{m+1}} \frac{x^m}{m!}$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\alpha(\alpha+1)_m \beta(\beta+1)_m}{\gamma(\gamma+1)_m m!} x^m$$

$$= \frac{\alpha\beta}{\gamma} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(\alpha+1)_m (\beta+1)_m}{(\gamma+1)_m} \frac{x^m}{m!}$$

ومن (1)

$$= \frac{\alpha\beta}{\gamma} F(\alpha+1, \beta+1, \gamma+1, x)$$

وعلى ذلك فإن

$$\frac{d}{dx} F(\alpha, \beta; \gamma, x) = \frac{\alpha\beta}{\gamma} F(\alpha+1, \beta+1; \gamma+1; x)$$

وهو المطلوب

الاستنتاج:

(i) لكل عدد صحيح موجب يجب أن نثبت أن

$$\frac{d^n}{dx^n} F(\alpha, \beta; \gamma, x) = \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} F(\alpha+n, \beta+n, \gamma+n, x) \quad (2)$$

حيث أن $\alpha = (\alpha)_1$ ، $\beta = (\beta)_1$ ، $\gamma = (\gamma)_1$ فإن (1) تبين أن (2) صحيحة عندما $n = 1$ وسنفترض أن (2) صحيحة لأي قيمة لـ n ولتكن m وبالتالي

$$\frac{d^m}{dx^m} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{(\alpha)_m (\beta)_m}{(\gamma)_m} F(\alpha+m, \beta+m, \gamma+m; x) \quad (3)$$

بإشتقاق طرفي (3) بالنسبة إلى x نحصل

$$\frac{d^{m+1}}{dx^{m+1}} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{(\alpha)_m (\beta)_m}{(\gamma)_m} \frac{d}{dx} F(\alpha+m, \beta+m, \gamma+m; x)$$

$$= \frac{(\alpha)_m (\beta)_m}{(\gamma)_m} \frac{(\alpha+m)(\beta+m)}{(\gamma+m)} F(\alpha+m+1, \beta+m+1, \gamma+m+1; x)$$

(باستخدام (1) عند $\alpha+m$ ، $\beta+m$ ، $\gamma+m$ بدلا من α, β, γ على الترتيب)

$$\frac{d^{m+1}}{dx^{m+1}} F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{(\alpha)_{m+1} (\beta)_{m+1}}{(\gamma)_{m+1}} F(\alpha+m+1, \beta+m+1, \gamma+m+1, x) \quad (4)$$

تبين (4) أن (2) صحيحة عندما $m+1$. وبالتالي إذا كانت (2) صحيحة عندما $n=m$ فإن (2) تكون صحيحة عندما $n+m+1$. وبلاستنتاج الرياضى فإن (2) تكون صحيحة لكل عدد صحيح موجب

(ii) بوضع $x=0$ فى (2) نحصل على

$$\begin{aligned} \frac{d^n}{dx^n} F[\alpha, \beta, \gamma, x]_{x=0} &= \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} F(\alpha+n, \beta+n, \gamma+n; 0) \\ &= \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} \left[\sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha+n)_r (\beta+n)_r}{(\gamma+n)_r} \frac{x^r}{r!} \right]_{x=0} = \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} \end{aligned}$$

نظرية (٢): (التمثيل التكاملى للدالة فوق الهندسية)

$$F(\alpha, \beta; \gamma, x) = \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-xt)^{-\alpha} dt \quad \gamma > \beta > 0$$

أى

$$F(\alpha, \beta; \gamma, x) = \frac{1}{B(\beta, \gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-xt)^{-\alpha} dt$$

البرهان:

من التعريف

$$\begin{aligned} F(\alpha, \beta, \gamma, x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_n (\beta)_n}{(\gamma)_n} \frac{x^n}{n!} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} (\alpha)_n \frac{\Gamma(\beta+n)}{\Gamma(\beta)} \cdot \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\gamma+n)} \frac{x^n}{n!} \end{aligned}$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\gamma-\beta)\Gamma(\beta)} \sum (\alpha_n) \frac{\Gamma(\beta+n)\Gamma(\gamma-\beta)}{\Gamma(\beta+n+\gamma-\beta)} \cdot \frac{x^n}{n!}$$

(بالضرب والقسمة على $\Gamma(\gamma-\beta)$)

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \sum_{n=0}^{\infty} (\alpha_n) \left\{ \int_0^1 t^{\beta+n-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} \right\} \frac{x^n}{n!}$$

[حيث $\gamma-\beta > 0, \beta+n > 0 \Rightarrow \gamma > \beta > 0$]

$$\left[\frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)} = B(p, q) = \int_0^1 t^{p-1} (1-t)^{q-1} dt \right] \quad \text{وأيضا}$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} \left(\sum_{n=0}^{\infty} \alpha_n \frac{(xt)^n}{n!} \right) dt$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-xt)^{-\alpha} dt \quad (1)$$

[حيث الحد العام لمفكوك $(1-xt)^{-\alpha}$ هو

$$= \frac{(-\alpha)(-\alpha-1)\dots(-\alpha-n+1)}{n!} (-xt)^n$$

$$= (-1)^n \frac{\alpha(\alpha+1)\dots(\alpha+n+1)}{n!} x (-1)^n x^n t^n = (\alpha)_n \frac{x^n t^n}{n!}]$$

وحيث أن

$$B(\beta, \gamma-\beta) = \frac{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)}{\Gamma(\beta+\gamma-\beta)} = \Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta) / \Gamma(\gamma)$$

نرمز B هنا لدالة بيتا وكذلك

$$\frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} = \frac{1}{B(\beta, \gamma-\beta)} \quad (2)$$

وبالتالى فإنه يمكن كتابة (1) على الصورة

$$F(\alpha, \beta, \gamma; x) = \frac{1}{B(\beta, \gamma - \beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-xt)^{-\alpha} dt \quad (3)$$

حيث (1) ، (3) هي النتيجة المطلوبة

نظرية (٣): نظرية جاوس (Gauss Theorem)

نتص على

$$F(\alpha, \beta, \gamma, 1) = \frac{\Gamma(\gamma)\Gamma(\gamma-\beta-\alpha)}{\Gamma(\gamma-\alpha)\Gamma(\gamma-\beta)}$$

البرهان: من البند السابق بوضع $x = 1$ نحصل على

$$F(\alpha, \beta, \gamma; x) = \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-t)^{-\alpha} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1-\alpha} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \cdot \frac{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta-\alpha)}{\Gamma(\beta+\gamma-\beta-\alpha)}$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)\Gamma(\gamma-\beta-\alpha)}{\Gamma(\gamma-\alpha)\Gamma(\gamma-\beta)}$$

نظرية (٤): نظرية فاندروموند (Vandermonde)

نتص على

$$F(-n, \beta; \gamma; 1) = \frac{(\gamma-\beta)_n}{(\gamma)_n}$$

البرهان: بوضع $\alpha = -n$ في نظرية جاوس

$$F(-n, \beta, \gamma, 1) = \frac{\Gamma(\gamma)\Gamma(\gamma-\beta+n)}{\Gamma(\gamma+n)\Gamma(\gamma-\beta)}$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)\Gamma(\gamma-\beta+n-1)(\gamma-\beta+n-2)\dots(\gamma-\beta)\Gamma(\gamma-\beta)}{(\gamma+n-1)(\gamma+n-2)\dots\Gamma(\gamma)\Gamma(\gamma-\beta)}$$

$$= \frac{(\gamma - \beta + n - 1)(\gamma - \beta + n - 2) \dots (\gamma - \beta)}{(\gamma + n - 1)(\gamma + n - 2) \dots \gamma} = (\gamma - \beta)_n / (\gamma)_n$$

نظرية (٥): نظرية كيومر (Kummer)

نتص على

$$F(\alpha, \beta, \beta - \alpha + 1, -1) = \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1) \Gamma(\beta/2 + 1)}{\Gamma(\beta + 1) \Gamma((\beta/2) - \alpha + 1)}$$

البرهان : من سابقا بأخذ $x = -1$ ، $\gamma = \beta - \alpha + 1$ (نظرية ٢) فإن

$$L.H.S = \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1)}{\Gamma(\beta) \Gamma(\beta - \alpha + 1 - \beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\beta-\alpha+1-\beta-1} (1+t)^{-\alpha} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1)}{\Gamma(\beta) \Gamma(1 - \alpha)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t^2)^{-\alpha} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1)}{\Gamma(\beta) \Gamma(1 - \alpha)} \int_0^1 (u^{1/2})^{\beta-1} (1-u)^{-\alpha} \frac{du}{2\sqrt{u}}$$

وذلك بوضع $t^2 = u$ ، $dt = du / 2\sqrt{u}$

$$= \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1)}{2\Gamma(\beta) \Gamma(1 - \alpha)} \int_0^1 u^{(\beta/2)-1} (1-u)^{1-\alpha-1} du$$

$$= \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1)}{2\Gamma(\beta) \Gamma(1 - \alpha)} \frac{\Gamma(\beta/2) \Gamma(1 - \alpha)}{\Gamma((\beta/2) + 1 - \alpha)} = \frac{\Gamma(\beta - \alpha + 1) \Gamma((\beta/2) + 1)}{\Gamma((\beta/2) + 1 - \alpha) \Gamma(\beta + 1)}$$

(بضرب البسط والمقام في β)

ملاحظات: تكون معادلة فوق الهندسية للتفاضلية

$$(x^2 - x)y'' + [(1 + \alpha + \beta)x - \gamma]y' + \alpha\beta y = 0 \quad (1)$$

بوضع x/β بدلا من x في (1) نحصل على

$$x \left(1 - \frac{x}{\beta}\right) y'' + \left\{ \gamma - \left(1 - \frac{\alpha + 1}{\beta}\right)x \right\} y' - \alpha y = 0 \quad (2)$$

والذى يمثل حلها بالدالة $F(\alpha, \beta, \gamma, x / \beta)$

فإن عندما $\beta \rightarrow \infty$ فإن المعادلة (2) تؤول إلى

$$xy'' + (\gamma - x)y' - \alpha y = 0 \quad (3)$$

الذى حلها هو

$$\lim_{\beta \rightarrow \infty} F\left(\alpha, \beta, \gamma, \frac{x}{\beta}\right) \quad (4)$$

تسمى المعادلة (3) بمعادلة فوق الهندسية للتفاضلية المدمجة أو معادلة كيومر
والآن:

$$\begin{aligned} \lim_{\beta \rightarrow \infty} \frac{(\beta)_r}{\beta^r} &= \lim_{\beta \rightarrow \infty} \frac{\beta(\beta+1)(\beta+2)\dots(\beta+r-1)}{\underbrace{\beta \dots \beta}_{r \text{ من المرات}}} \\ &= \lim_{\beta \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{\beta}\right) \left(1 + \frac{2}{\beta}\right) \dots \left(1 + \frac{r-1}{\beta}\right) = 1 \end{aligned}$$

وعلى هذا فيمكن كتابة حل (4) على الصورة

$$\begin{aligned} \lim_{\beta \rightarrow \infty} F\left(\alpha, \beta; \gamma; \frac{x}{\beta}\right) &= \lim_{\beta \rightarrow \infty} \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{r! (\gamma)_r} \left(\frac{x}{\beta}\right)^r \\ &= \lim_{\beta \rightarrow \infty} \sum \frac{(\alpha)_r (\beta)_r}{r! (\gamma)_r (\beta)_r} = \sum \frac{(\alpha)_r}{r! (\gamma)_r} x^r = F(\alpha; \gamma; x) \end{aligned}$$

وهذه الدالة تسمى بدالة فوق الهندسية المدمجة وتحل المعادلة التفاضلية (3) باستخدام طريقة فروبنيروس السابق شرحها حيث أن $x=0$ نقطة شاذة منتظمة

نظرية (٦): (اشتقاق الدوال فوق الهندسية المدمجة)

لنثبت أن

$$\frac{d}{dx} F(\alpha, \beta, x) = \frac{\alpha}{\beta} F(\alpha+1, \beta+1, x)$$

ثم استنتج أن

$$(i) \frac{d^n}{dx^n} F(\alpha, \beta, x) = \frac{(\alpha)_n}{(\beta)_n} F(\alpha+n, \beta+n, x)$$

$$(ii) \frac{d^n}{dx^n} F(\alpha, \beta, x) |_{x=0} = \frac{(\alpha)_n}{(\beta)_n}$$

البرهان: من التعريف

$$F(\alpha, \beta, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r}{(\beta)_r} x^r$$

واستخدام نفس طريقة الاشتقاق التي شرحناها في نظرية (١) وينتج المطلوب.

نظرية (٧): (التمثيل للتكامل لدالة فوق الهندسية المدمجة)

اثبت أن

$$F(\alpha, \beta, x) = \frac{1}{B(\alpha, (\beta-\alpha))} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} e^{xt} dt$$

حيث $\beta > \alpha > 0$

البرهان: من التعريف

$$\begin{aligned} F(\alpha; \beta; x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_n}{(\beta)_n} \cdot \frac{x^n}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\Gamma(\alpha+n)}{\Gamma(\alpha)} \cdot \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\beta+n)} \cdot \frac{x^n}{n!} \\ &= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\Gamma(\beta-\alpha)\Gamma(\alpha+n)}{\Gamma(\beta-\alpha+\alpha+n)} \frac{x^n}{n!} \\ &= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \sum_{n=0}^{\infty} \left\{ \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha+n-1} dt \right\} \frac{x^n}{n!}, \quad \beta > \alpha \end{aligned}$$

$$\left(\frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)} = B(p, q) = \int_0^1 (1-t)^{p-1} t^{q-1} dt, p < 0, q > 0 \quad \text{لان} \right)$$

$$= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(xt)^n}{n!} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} e^{xt} dt \quad (1)$$

$$= \frac{1}{B(\alpha, \beta-\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} e^{xt} dt \quad (2)$$

وهي النتيجة المطلوبة.

نظرية (٨): (علاقة كيومر)

اثبت أن

$$F(\alpha, \beta, x) = e^x F(\beta-\alpha, \beta, -x)$$

لبرهان: نعرف أن من البند السابق

$$F(\alpha, \beta, x) = \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} e^{xt} dt \quad (1)$$

بوضع $(\beta-\alpha)$ بدلا من α ، $-x$ بدلا من x في (1) نحصل على

$$F(\beta-\alpha, \beta, -x) = \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\beta-\alpha)\Gamma(\beta-(\beta-\alpha))} \int_0^1 (1-t)^{\beta-(\beta-\alpha)-1} t^{\beta-\alpha-1} e^{-xt} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\beta-\alpha)\Gamma(\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\alpha-1} t^{\beta-\alpha-1} e^{-xt} dt$$

$$= \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\beta-\alpha)\Gamma(\alpha)} \int_0^1 u^{\alpha-1} (1-u)^{\beta-\alpha-1} e^{-x(1-u)} (-du)$$

(وذلك بوضع $1-t=u$ ، $t=1-u$ ، $dt=-du$)

$$= \frac{\Gamma(\beta)e^{-x}}{\Gamma(\beta-\alpha)\Gamma(\alpha)} \int_0^1 (1-u)^{\beta-\alpha-1} u^{\alpha-1} e^{xu} du$$

$$= e^{-x} \frac{\Gamma(\beta)}{\Gamma(\alpha)\Gamma(\beta-\alpha)} \int_0^1 (1-t)^{\beta-\alpha-1} t^{\alpha-1} e^{-xt} dt$$

$$= e^{-x} F(\alpha, \beta, x) \quad \text{من العلاقة (1)}$$

$$\therefore F(\beta-\alpha, \beta, -x) = e^{-x} F(\alpha, \beta, x)$$

وبالتالى فإن

$$F(\alpha, \beta, x) = e^x F(\beta-\alpha, \beta, -x)$$

٢٨-٤ الدالة فوق الهندسية الملائمة

Continguous hypergeometric function

تعريف (١):

يقال أن الدالة $F(\alpha', \beta', \gamma', x)$ (طبقا لجاوس) أنها ملائمة contiguous إلى $F(\alpha, \beta, \gamma, x)$ عندما تزداد أو تنقص بواحد وواحد فقط من البارامترات بمقدار واحد وطبقا لهذا التعريف فإنه يوجد ست دوال فوق هندسية للدالة $F(\alpha, \beta, \gamma)$ ويرمز لها

$$F_{\alpha+} = F(\alpha+1, \beta, \gamma, x) \quad , \quad F_{\alpha-} = F(\alpha-1, \beta, \gamma, x)$$

$$F_{\beta+} = F(\alpha, \beta+1, \gamma, x) \quad , \quad F_{\beta-} = F(\alpha, \beta-1, \gamma, x)$$

$$F_{\gamma+} = F(\alpha, \beta, \gamma+1, x) \quad , \quad F_{\gamma-} = F(\alpha, \beta, \gamma-1, x)$$

نظرية (١): اثبت أن

$$(\alpha - \beta)F(\alpha, \beta, \gamma, x) = \alpha F_{\alpha+} - \beta F_{\beta+}$$

لو

$$(\alpha - \beta)F = \alpha F_{\alpha+} - \beta F_{\beta+}$$

البرهان: من التعريف

$$\alpha F_{\alpha+} - \beta F_{\beta+} = \alpha \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha+1)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r r!} x^r - \beta \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta+1)_r}{(\gamma)_r r!} x^r$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)(\alpha+1)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r r!} x^r - \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)(\beta+1)_r}{(\gamma)_r r!} x^r$$

$$= \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha+1)(\alpha)_r (\beta)_r}{(\gamma)_r r!} x^r - \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r (\beta)_r (\beta+r)}{(\gamma)_r r!} x^r$$

$$\alpha(\alpha+1)_r = \alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\dots(\alpha+1-r)(\alpha+1+r-1) \quad] \text{ لأن}$$

$$= [\alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\dots(\alpha+r-1)] / \alpha+r$$

$$= (\alpha+r)(\alpha)_r \quad]$$

٢٨-٥ العلاقة المصاحبة للدوال فوق الهندسية المدمجة

$$(\alpha-\beta)x F_{\beta+} + \beta(x+\beta-1)F - \beta(\beta-1)F_{\beta-} = 0$$

الاثبات: ينتج مباشرة من البند السابق.

٢٨-٦ امثلة محلولة:

مثال (١): اثبت أن

$$(i) \quad e^x = {}_1F_1(\alpha, \alpha, x), \quad (ii) \quad (1-x)^{-\alpha} = {}_2F_1(\alpha, \beta, \beta, x)$$

$$(iii) \quad (1-x)^{-1} = F(1, 1, 1, x), \quad |x| < 1$$

$$(iv) \quad (1+x)^n = F(-n, 1, 1, -x), \quad (v) \quad \ln(1+x) = x {}_2F_1(1, 1, 2, -x)$$

$$(vi) \quad \ln(1-x) = -x {}_2F_1(1, 1, 2, x), \quad (vii) \quad \ln\left(\frac{1+x}{1-x}\right) = 2x {}_2F_1\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, x^2\right)$$

$$(viii) \quad \sin^{-1} x = x {}_2F_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}, x^2\right), \quad (ix) \quad \tan^{-1} x = x {}_2F_1\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, -x^2\right)$$

الحل:

(i) من التعريف

$${}_1F_1(\alpha, \beta, x) = \sum_{r=0}^{\infty} \frac{(\alpha)_r}{(\beta)_r} \frac{x^r}{r!} = 1 + \frac{\alpha}{\beta} \frac{x}{1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)}{\beta(\beta+1)} \frac{x^2}{2!} + \dots \infty \quad (1)$$

بوضع α بدلا من β في (1) نحصل على

$${}_1F_1(\alpha, \alpha, x) = 1 + \frac{x}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \dots = e^x$$

(ii) من التعريف

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = 1 + \frac{\alpha\beta}{\gamma} \frac{x}{1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1)}{\gamma(\gamma+1)} \frac{x^2}{2!} + \dots$$

بوضع β بدلا من γ نحصل على

$$\begin{aligned} {}_2F_1(\alpha, \beta, \beta, x) &= 1 + \frac{\alpha\beta}{\beta} \frac{x}{1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1)}{\beta(\beta+1)} \frac{x^2}{2!} + \dots \\ &= 1 + \alpha \frac{x}{1!} + \alpha(\alpha+1) \frac{x^2}{2!} + \dots \alpha(\alpha+1)(\alpha+2) \frac{x^3}{3!} + \dots \\ &= 1 + (-\alpha)(1-x) + \frac{(-\alpha)(-\alpha-1)}{2!} (1-x)^2 + \dots \\ &= (1-x)^{-\alpha} \end{aligned}$$

من نظرية ذات الحدين

(iii)، (iv) مثل (ii) متروكة كتمرين.

(v) من التعريف

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = 1 + \frac{\alpha\beta}{\gamma} \frac{x}{1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1)}{\gamma(\gamma+1)} \frac{x^2}{2!} + \dots$$

بوضع 1، 1، 2، -x بدلا من α ، β ، γ ، x نحصل على

$${}_2F_1(1, 1, 2, -x) = 1 + \frac{1.1}{2} \left(\frac{-x}{1!} \right) + \frac{1.2.1.2}{2.3} \frac{(x)^2}{2!} + \frac{1.2.3.1.2.3}{2.3.4} \frac{(x)^3}{3!} + \dots$$

بضرب طرفي هذه المعادلة في x نحصل على

$${}_2F_1(1,1,2,-x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{4} + \dots$$

$$= \ln(1+x)$$

(vi)، (vii) تحل مثل (v) ويترك كتمرين. أما (viii) من التعريف نجد أن

$$F(\alpha, \beta, \gamma, x) = 1 + \frac{\alpha\beta x}{\gamma 1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1) x^2}{\gamma(\gamma+1) 2!} + \dots \quad (1)$$

بوضع $\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}, x^2$ بدلا من α, β, γ, x على الترتيب في (1) نحصل على

$$F\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}, x^2\right) = 1 + \frac{\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} x^2}{\frac{3}{2} 1!} + \frac{\frac{1}{2} \left(\frac{3}{2}\right) \cdot \left(\frac{1}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right) x^2}{\left(\frac{3}{2}\right) \left(\frac{5}{2}\right) 2!} + \dots$$

وبالضرب في x نحصل على

$$xF\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}, x^2\right) = x + 1^2 \cdot \frac{x^3}{3!} + 1^2 \cdot 3^2 \cdot \frac{x^5}{5!} + 1^2 \cdot 3^2 \cdot 5^2 \cdot \frac{x^7}{7!} + \dots = \sin^{-1} x$$

(ix) من التعريف

$$F(\alpha, \beta, \gamma, x) = 1 + \frac{\alpha + \beta x}{\gamma 1!} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1) x^2}{\gamma(\gamma+1) 2!}$$

بوضع $\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, -x^2$ بدلا من α, β, γ, x على الترتيب نحصل على

$$F\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, -x^2\right) = 1 + \frac{\frac{1}{2} \cdot 1 (-x^2)}{\frac{3}{2} 1!} + \frac{\left(\frac{1}{2}\right) (3/2) \cdot 1 \cdot 2 (-x^2)^2}{(3/2)(5/2) 2!} + \dots$$

$$= 1 - \frac{x^2}{3} + \frac{x^4}{5} - \dots$$

$$xF\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, -x\right) = x - \frac{x^3}{3} + \frac{x^5}{5} - \dots = \tan^{-1} x$$

مثال (٢): لثبت أن إذا كان $|x| < 1$ ، فإن $\left|\frac{x}{1-x}\right| < 1$

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = (1-x)^{-\alpha} F\left(\alpha, \gamma-\beta, \gamma, \frac{x}{x-1}\right)$$

لو

$$F(a, b, c, z) = (1-z)^{-a} F\left(a, c, -b, c, \frac{-z}{1-z}\right)$$

الحل: من التمثيل التكاملي للدوال فوق الهندسة

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 t^{\beta-1} (1-t)^{\gamma-\beta-1} (1-xt)^{-\alpha} dt \quad (1)$$

بوضع $u = 1-t$ ، $dt = -du$ فنحصل من (1) على

$$\begin{aligned} {}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) &= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_1^0 (1-u)^{\beta-1} u^{\gamma-\beta-1} (1-x+xu)^{-\alpha} (-du) \\ &= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 u^{\gamma-\beta-1} (1-u)^{\beta-1} (1-x)^{-\alpha} \left(1 + \frac{xu}{1-x}\right)^{-\alpha} du \\ &= \frac{(1-x)^{-\alpha} \Gamma(\gamma)}{\Gamma(\beta)\Gamma(\gamma-\beta)} \int_0^1 u^{\gamma-\beta-1} (1-u)^{\beta-1} \left\{1 - \frac{x}{x-1} u\right\}^{-\alpha} du \end{aligned} \quad (2)$$

بوضع $\gamma-\beta$ ، $\frac{x}{(x-1)}$ بدلا من β ، x في (1) فنحصل على

$$\begin{aligned} {}_2F_1(\alpha, \gamma-\beta, \gamma, \frac{x}{x-1}) &= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\gamma-\beta)\Gamma(\gamma-(\gamma-\beta))} \\ &\quad \int_0^1 t^{\gamma-\beta-1} (1-t)^{\gamma-(\gamma-\beta)-1} \left(1 - \frac{xt}{x-1}\right)^{-\alpha} dt \end{aligned}$$

$$= \frac{\Gamma(\gamma)}{\Gamma(\gamma-\beta)\Gamma(\beta)} \int_0^1 u^{\gamma-\beta-1} (1-u)^{\beta-1} \left\{ 1 - \frac{x}{x-1} u \right\}^{-\alpha} du \quad (3)$$

بإستخدام (3) فإن من (2) نحصل على

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = (1-x)^{-\alpha} {}_2F_1\left(\alpha, \gamma-\beta, \gamma, \frac{x}{x-1}\right)$$

تمارين

(١) اثبت ان

$$a) F(\alpha-1, \beta-1, \gamma, x) - F(\alpha, \beta-1, \gamma, x) = \frac{(1-\beta)x}{\gamma} F(\alpha, \beta, \gamma+1, x)$$

$$b) \alpha F(\alpha+1, \beta, \gamma, x) - (\gamma-1)F(\alpha, \beta, \gamma-1, x) = (\alpha+1-\gamma)F(\alpha, \beta, \gamma, x)$$

$$c) (i) F(\alpha, \beta, \gamma, \frac{1}{2}) = 2^\alpha F(\alpha, \gamma-\beta, \gamma, -1)e^x - 1$$

$$(ii) \left(1 + \frac{x}{\alpha}\right)e^x = F(\alpha+1, \alpha, x), \quad (iii) e^x - 1 = xF(1; 2; x)$$

$$d) (i) x \frac{d}{dx} F(a, b, c, x) + aF(a, b, c, x) = aF(a+1, b, c, x)$$

$$(ii) x \frac{d}{dx} F(a, b, c, x) + bF(a, b, c, x) = bF(a, b+1, c, x)$$

ثم استنتج

$$(a-b)F(a, b, c, x) + aF(a+1, b, c, x) - bF(a, b+1, c, x)$$

$$e) \beta(p, q) = \frac{x^p}{p} F(p, 1-q, 1+p, x), \quad p, q > 0$$

$$f) \beta F(x; \beta x) = \beta F(\alpha-1; \beta; x) + xF(\alpha; \beta+1; x)$$

$$g) \alpha F(\alpha+1, \beta, x) - (\beta-1)F(\alpha; \beta-1, x) = (\alpha-\beta+1)F(\alpha; \beta; x)$$

$$h) F(\alpha+1, \gamma; x) - F(\alpha; \gamma; x) = \frac{x}{\gamma} F(\alpha+1; \gamma+1; x)$$

$$i) \int_0^{\infty} e^{-sx} {}_1F_1(\alpha; \beta; x) dx = \frac{1}{s} {}_2F_1(\alpha, 1; \beta, x)$$

$$j) P_n(x) = {}_2F_1(-n, n+1; 1, \frac{1-x}{2}),$$

(٢) اثبت أن

$$(i) H_{2n}(x) = (-1)^n \frac{(2n)!}{n!} {}_1F_1(-n; \frac{1}{2}, x^2)$$

$$(ii) H_{2n+1}(x) = (-1)^n \frac{2(2n+1)!}{n!} x {}_1F_1(-n, \frac{3}{2}, x^2)$$

$$(iii) L_n(x) = n! {}_1F_1(-n; 1; x)$$

(٣) اثبت أن للدالة فوق الهندسية

$${}_2F_1(\alpha, \beta, \gamma, x) = 1 + \frac{\alpha\beta}{1.\gamma} + \frac{\alpha(\alpha+1)\beta(\beta+1)}{1.2\gamma(\gamma+1)}$$

هي حل المعادلة التفاضلية

$$x(1-x)y'' + [\gamma - (\alpha + \beta + 1)x]y' - \alpha\beta y = 0$$

(٤) اثبت أن

$$a) \left[\frac{d}{dx} {}_2F_1(\alpha; \beta; \gamma; x) \right]_{x=0} = \frac{\alpha\beta}{\gamma}$$

$$b) {}_2F_1(\alpha; \beta; \frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\beta + \frac{1}{2}, \frac{1}{2}) = \frac{\gamma\left(\frac{1}{2}\right)\Gamma\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\beta\right)}{\Gamma\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\alpha\right)\Gamma\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\beta\right)}$$

$$c) {}_2F_1(\alpha; \beta; \gamma, \frac{1}{2}) = 2^\alpha {}_2F_1(\alpha; \gamma - \beta; \gamma, -1)$$

$$d) P_n(\cos \theta) = {}_2F_1(-n, n+1, 1, \sin^2 \theta / 2)$$

$$= (-1)^n {}_2F_1(n+1, -n, 1, \cos^2 \theta / 2)$$

$$= \cos^n \theta {}_2F_1\left(\frac{-n}{2}, -\frac{n-1}{2}; 1; \tan^2 \theta\right)$$

المراجع

- [1] D. Arrowsmith and C. Place: Ordinary Differential Equations. Chapman and Hall., 1982
- [2] J. Cronin-Scanlon: Ordinary Differential EquationS. 3rd Ed. Chapman and Hall., 2007
- [3] W. Derrick and S. Grossman: Elementary Differential Equations with Applications. Addison-Wesley Publishing Comp. 1980.
- [4] A. Fokas: Ordinary and Partial Differential Equations. SIAM 2008.
- [5] C. Fong and D. Kee: Perturbation Methods, Instability, Catastrophe and Chaos, Word Scientific, 1999.
- [6] J. Huntley and R. Johnson, Linear and Nonlinear Differential Equations. Ellis Horwood Limited 1983.
- [7] D. Jordan and P. Smith: Nonlinear Ordinary Differential Equations. Clarendon Press. Oxford 1985.
- [8] T. Myint-U: Ordinary Differential Equations North-Holland, 1978.
- [9] R. Palais and Robert A. Palais: Differential Equations, Mechanics and Computation. Students Mathematical Library, Vol. 51, 2009.

- [10] M. Raisinghania: Ordinary and Partial Differential Equations. S. Chand & Co. New Delhi. 2003.
- [11] M. Rao: Ordinary Differential Equations, Edward Arnold, 1980.
- [12] L. Ross: Differential Equations. John Wiley, 1985.
- [13] R. Swift and S. Wirkus: A Course in Ordinary Differential Equations. Chapman and Hall/CRC. 2007.

صدر من سلسلة الفكر العربي لمراجع العلوم الأساسية

- (١) البصريات. أ.د. أحمد فؤاد باشا
- (٢) مبادئ الكيمياء العملية التحليلية والعضوية. أ.د. شريف أحمد خيرى
- وغير العضوية. أ.د. السيد على حسن
- (٣) أسس الكيمياء العضوية الأروماتية. أ.د. أحمد مدحت إسلام.
- (٤) أسس الكيمياء العضوية الأليفاتية. أ.د. أحمد مدحت إسلام.
- (٥) فيزياء الجوامد. أ.د. محمد أمين سليمان.
- أ.د. أحمد فؤاد باشا
- (٦) أسس الكيمياء الفيزيائية. أ.د. شريف أحمد خيرى.
- (طبعة جديدة مزیلة ومنقحة) أ.د. مصطفى عمارة.
- (٧) أسس الكيمياء العامة وغير العضوية. أ.د. أحمد مدحت إسلام.
- أ.د. مصطفى عمارة
- (٨) علم الفلك العام. أ.د. مرفت السيد عوض.
- أ.د. مصطفى كمال محمود.
- (٩) أسس علم الميكانيكا. أ.د. عبد الشافي فهمى عبادة.
- (طبعة جديدة مزیلة ومنقحة) أ.د. على محمد أبو ستة.
- أ.د. أحمد بدر الدين خليل
- أ.د. عبدالرحمن السمان.
- (١٠) العلوم الجوية وتطبيقاتها «التنمية باستخدام أ.د. محمد الشهاوى.
- الأرصاد الجوية».
- (١١) علم البيئة العام والتنوع البيولوجى. أ.د. على على المرسى.
- أ.د. محمد محمد الشاذلى.
- (١٢) أساسيات علم النبات العام: الشكل الظاهرى أ.د. الإمام عبده قبية.
- والتركيب التشريحي - تقسيم المملكة النباتية أ.د. محمود جبر
- وظائف أعضاء النبات. أ.د. إسماعيل كامل.

(١٣) أسس علم الرياضيات [التفاضل والتكامل]. أ.د. حسن مصطفى العريضي.

أ.د. عبد الشافي فهمي عبادة.

أ.د. محمد طلعت عبد الناصر.

أ.د. أحمد السعيد الناغى.

(١٤) الفيزياء النووية.

(طبعة جديدة مزيطة ومنقحة). أ.د. محمد نبيل يس البكرى

أ.د. أحمد فؤاد باشا

(١٥) الفيزياء الحيوية.

أ.د. فوزى حامد عبد القادر.

أ.د. السيد عوض جعفر

أ.د. شريف أحمد خيرى

(١٦) أشباه الموصلات.

أ.د. حسن حسين حسن

أ.د. عبد الحكيم طه قنديل

(١٧) مبادئ الكيمياء النووية.

أ.د. محمد نبيل ياسين البكرى

(١٨) النسبية وقوى الطبيعة.

أ.د. خالد على كماخى

أ.د. عبد الحكيم طه قنديل

(١٩) كيمياء عناصر الوقود النووى.

أ.د. عبد الرحيم توفيق الناغى

(٢٠) تقنيات القرن ٢١ لتحسين النباتات باستخدام

أ.د. سمير عبد الرازق الشويكى

زراعة الأنسجة.

أ.د. محمد إسماعيل، أ.د. منى

(٢١) أساسيات علم الحيوان.

شرقاوى على، أ.د. تغريد عبد

الرحمن حسن، أ.د. حلمى بشاى،

أ.د. يحيى السيد العاصى

أ.د. أحمد فؤاد باشا

(٢٢) أساسيات العلوم الفيزيائية.

أ.د. فوزى حامد عبد القادر

أ.د. شريف أحمد خيرى

أ.د. محمد نبيل يس البكرى

أ.د. على على المرسى.

(٢٣) أساسيات علم الحشرات.

أ.د. محمد الشاذلى

أ.د. أحمد مدحت إسلام

(٢٤) أسس الكيمياء التحليلية غير الآلية والآلية.

أ.د. مصطفى عمارة

(٢٥) الهندسة التحليلية المستوية والفراغية.

أ.د. عبدالشافى فهمى عبادة

أ.د. حسن العويضى مصطفى

أ.د. محمد نبيل يس البكرى

أ.د. صلاح الدين نبيل يس البكرى

أ.د. نعيمة عبد القادر أحمد

أ.د. محمد أمين سليمان

أ.د. أحمد مدحت إسلام.

أ.د. مصطفى عمارة

أ.د. حافظ شمس الدين عبد الوهاب

أ.د. أحمد فؤاد باشا وآخرون

أ.د. محمد عبد العظيم سعود

أ.د. محمد محمد الشاذلى

مراجعة وتقديم أ.د. - محمد

عبد الفتاح القصاص

أ.د. محمد أمين سليمان

(٢٨) كيمياء البيئة: تطبيقات أسس فروع الكيمياء

على ملوثات الهواء والماء والتربة.

(٢٩) الجيولوجيا الفيزيائية والتاريخية.

(٣٠) الفيزياء العملية وتجارب المحاكاة.

(٣١) أسس الجبر والجبر الخطى بين النظرية والتطبيق

مع أمثلة محلولة.

(٣٢) مقدمة فى علم الأنظمة البيئية.

(٣٣) الطاقة الشمسية المصدر الرئيسى للطاقة

النظيفة.

(٣٤) الأسس الرياضية للديناميكا الحرارية

والميكانيكا الإحصائية.

(٣٥) النظرية النسبية الخاصة والعامة.

(٣٦) المعادلات التفاضلية.

أ.د. عادل طه يونس

أ.د. عبد الشافى فهمى عبادة

أ.د. حسن العويضى مصطفى

رقم الإيداع	٢٠١٠ / ٥٩٨٠
-------------	-------------

[illegible]

دار الفکر العربي
بيروت - القاهرة - دمشق
طبعة ١٩٨٠
الطبعة والنشر والتوزيع

1. The first part of the document discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions and activities. It emphasizes that proper record-keeping is essential for transparency and accountability, particularly in financial matters. The text outlines various methods for organizing and storing data, suggesting that digital tools can be more efficient than traditional paper-based systems. It also mentions the need for regular audits to ensure the integrity of the information.

2. The second section focuses on the role of communication in achieving organizational goals. It argues that clear and consistent communication is vital for ensuring that all team members are aligned with the company's vision and objectives. The text provides examples of effective communication strategies, such as regular meetings and the use of collaborative platforms. It also highlights the importance of listening to feedback from employees and stakeholders to make necessary adjustments.

3. The third part of the document addresses the challenges of managing a diverse workforce. It acknowledges that different cultural backgrounds and working styles can lead to misunderstandings and conflicts. To overcome these challenges, the text suggests implementing diversity training programs and fostering an inclusive work environment. It also recommends the use of flexible work arrangements to accommodate the needs of a global team.

4. The final section discusses the importance of innovation and continuous improvement. It states that in a rapidly changing market, organizations must be willing to embrace new ideas and technologies. The text encourages a culture of experimentation and learning from failure, as well as the implementation of a structured process for evaluating and adopting innovations. It concludes by emphasizing that ongoing learning and adaptation are key to long-term success.



5. The first part of this section discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions and activities. It emphasizes that proper record-keeping is essential for transparency and accountability, particularly in financial matters. The text outlines various methods for organizing and storing data, suggesting that digital tools can be more efficient than traditional paper-based systems. It also mentions the need for regular audits to ensure the integrity of the information.

6. The second section focuses on the role of communication in achieving organizational goals. It argues that clear and consistent communication is vital for ensuring that all team members are aligned with the company's vision and objectives. The text provides examples of effective communication strategies, such as regular meetings and the use of collaborative platforms. It also highlights the importance of listening to feedback from employees and stakeholders to make necessary adjustments.

7. The third part of the document addresses the challenges of managing a diverse workforce. It acknowledges that different cultural backgrounds and working styles can lead to misunderstandings and conflicts. To overcome these challenges, the text suggests implementing diversity training programs and fostering an inclusive work environment. It also recommends the use of flexible work arrangements to accommodate the needs of a global team.

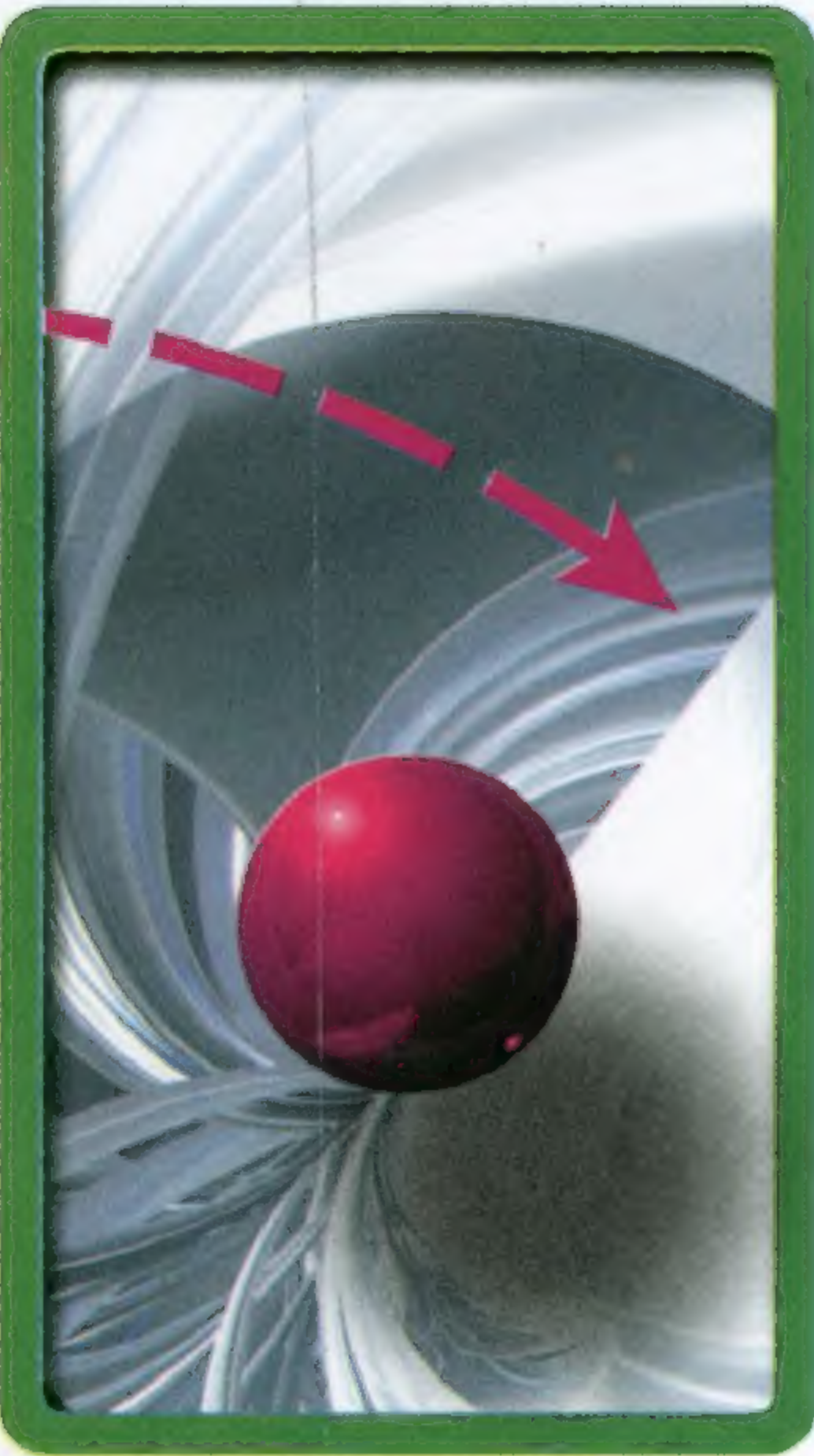
8. The final section discusses the importance of innovation and continuous improvement. It states that in a rapidly changing market, organizations must be willing to embrace new ideas and technologies. The text encourages a culture of experimentation and learning from failure, as well as the implementation of a structured process for evaluating and adopting innovations. It concludes by emphasizing that ongoing learning and adaptation are key to long-term success.

9. The first part of this section discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions and activities. It emphasizes that proper record-keeping is essential for transparency and accountability, particularly in financial matters. The text outlines various methods for organizing and storing data, suggesting that digital tools can be more efficient than traditional paper-based systems. It also mentions the need for regular audits to ensure the integrity of the information.

10. The second section focuses on the role of communication in achieving organizational goals. It argues that clear and consistent communication is vital for ensuring that all team members are aligned with the company's vision and objectives. The text provides examples of effective communication strategies, such as regular meetings and the use of collaborative platforms. It also highlights the importance of listening to feedback from employees and stakeholders to make necessary adjustments.

11. The third part of the document addresses the challenges of managing a diverse workforce. It acknowledges that different cultural backgrounds and working styles can lead to misunderstandings and conflicts. To overcome these challenges, the text suggests implementing diversity training programs and fostering an inclusive work environment. It also recommends the use of flexible work arrangements to accommodate the needs of a global team.

12. The final section discusses the importance of innovation and continuous improvement. It states that in a rapidly changing market, organizations must be willing to embrace new ideas and technologies. The text encourages a culture of experimentation and learning from failure, as well as the implementation of a structured process for evaluating and adopting innovations. It concludes by emphasizing that ongoing learning and adaptation are key to long-term success.



لقد أضحي أمر تعريب العلم والتعليم ضرورة من ضرورات النهضة العلمية والتقنية التي تنشدها أمتنا العربية والإسلامية لكي تستأنف مسيرتها الحضارية بلغة القرآن الكريم الذي حفظها قوية حية في النفوس على الرغم من الوهن الذي أصاب أهلها.

وإدار الفكر العربي - من جانبها - قد استشعرت خطورة تأخير هذا المشروع الحضاري الكبير، فسعت جاهدة إلى تحقيق الهدف النبيل، وشرعت في إعداد «سلسلة مراجع العلوم الأساسية» في مجالات الكيمياء والفيزياء والرياضيات والفلك والعلوم الجوية والجيولوجيا وعلوم الحياة، بحيث تخاطب قارئ العلوم بصورة عامة، وطلاب المرحلتين الثانوية والجامعية على وجه الخصوص.

وقد عهدت وإدار الفكر العربي بالمسئولية العلمية إلى هيئة استشارية تتولى التخطيط لإصدار هذه السلسلة، واستكتاب أهل الخبرة والاختصاص من علماء الأمة ومفكرها، ومناقشة الأعمال المقدمة قبل صدورها.

هذه السلسلة

أعد هذا الكتاب لدراسة المعادلات التفاضلية العادية وطرق الحل المختلفة وبعض النظريات والدوال الخاصة المرتبطة بها.

للمعادلات التفاضلية دور بارز في العديد من التخصصات فدورها في مجال الفيزياء لا يخفى على أحد وكذا دورها في العلوم الهندسية، كما أن كثيرا من أصناف المعادلات التفاضلية تظهر في دراسة الكيمياء وكذلك بعض فروع البيولوجيا والاقتصاد. فمن الأهمية بمكان أن يتم عرض المعادلات التفاضلية وكيفية تطبيقاتها في بعض من هذه المجالات المتعددة.

كما احتوى الكتاب على بعض النظريات ذات الصلة مثل نظريات الوجود والوحدوية والنظم الخطية وغير الخطية واستقرارها وتذبذب الحلول ومحدوديتها والشروط المكافئة لوجود حلول دورية، وأيضا تعرضنا لتوضيح ظاهرة تفرع الحلول. بالإضافة إلى بعض الدوال الخاصة مثل بيتا وجاما وبسل وليجنדר والدوال فوق الهندسية التي نتجت من حل بعض المعادلات التفاضلية.

هذا الكتاب



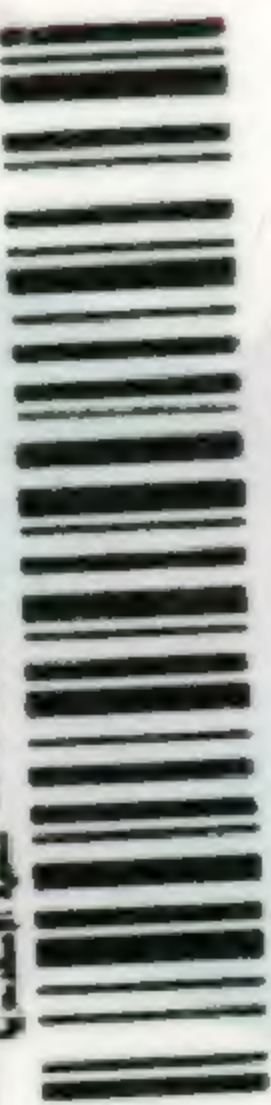
9 77 10 70 74 1

I.S.B.N. 977-10-2600-3

تطلب جميع منشوراتنا من وكيلنا الوحيد بالكويت والجزائر

دار الكتاب الحديث

Bibliotheca Alexandrina



09433394